

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 03-157557
 (43)Date of publication of application : 05.07.1991

(51)Int.CI.
 F16H 61/02
 // F16H 59:08
 F16H 59:68
 F16H 63:40

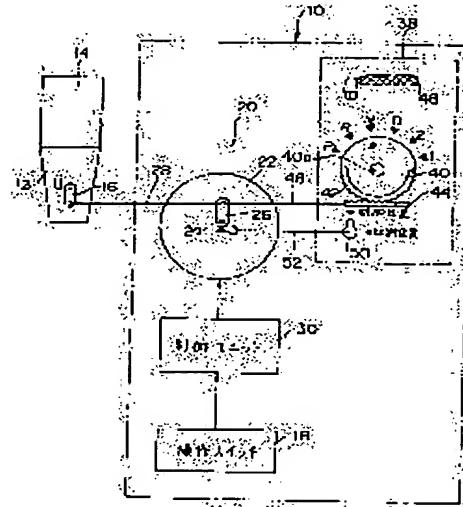
(21)Application number : 01-294787
 (22)Date of filing : 15.11.1989
 (71)Applicant : MAZDA MOTOR CORP
 (72)Inventor : MICHIIHARA OSAMU
 MATSUMURA KUNIHIKO
 AOKI HIDEKI
 KODAMA MASAKI

(54) CONTROL UNIT OF AUTOMATIC TRANSMISSION FOR VEHICLE

(57)Abstract:

PURPOSE: To perform a change motion at the side of an automatic transmission without entailing any delay to operation of a control switch by detecting an operating direction of the control switch, and installing a control means which outputs a drive signal in response to this operating direction, to an actuator.

CONSTITUTION: In this control unit, there is provided with an actuator 22 for driving a hydraulic valve 16 for selecting a running range of an automatic transmission 12. A shift control means for outputting a range select command to a control means 30 for this actuator 22 is provided with a stroke contact type control switch 18 where a setting running range is alternatively installed on a specified locus in regular sequence. The control means 30 detecting an operating direction of this control switch 18 outputs the drive signal met to this detected operating direction. Next, the actuator 22 starts its select motion of the running range of the automatic transmission 12 along the corresponding direction, according to input of this drive signal.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

⑫ 公開特許公報 (A) 平3-157557

⑬ Int.Cl.³

F 16 H 61/02
 // F 16 H 59:08
 59:68
 63:40

識別記号

序内整理番号

⑭ 公開 平成3年(1991)7月5日

8814-3J
 8814-3J
 8814-3J
 8009-3J

審査請求 未請求 請求項の数 4 (全47頁)

⑮ 発明の名称 車両用自動変速機の操作装置

⑯ 特願 平1-294787

⑰ 出願 平1(1989)11月15日

⑮ 発明者	道 平 修	広島県安芸郡府中町新地3番1号	マツダ株式会社内
⑮ 発明者	松 村 邦 彦	広島県安芸郡府中町新地3番1号	マツダ株式会社内
⑮ 発明者	青 木 英 己	広島県安芸郡府中町新地3番1号	マツダ株式会社内
⑮ 発明者	児 玉 昌 己	広島県安芸郡府中町新地3番1号	マツダ株式会社内
⑯ 出願人	マツダ株式会社	広島県安芸郡府中町新地3番1号	
⑰ 代理人	弁理士 大塚 康徳	外1名	

明細書

1. 発明の名称

車両用自動変速機の操作装置

2. 特許請求の範囲

(1) 自動変速機の走行レンジを切り換えるための油圧バルブを駆動するアクチュエータと、

このアクチュエータを制御する制御手段と、

この制御手段にレンジ切り替え指令を出力する変速操作手段とを備えた車両用自動変速機の操作装置において、

前記変速操作手段は、設定する走行レンジが所定軌跡上に順次並設されたストローク接点式の操作スイッチを備え、

前記制御手段は、前記操作スイッチの操作方向を検知し、この検知した操作方向に対応した駆動信号を前記アクチュエータに出力し、

前記アクチュエータはこの駆動信号の入力に応じて、対応する操作方向に沿つて前記自動変速機の走行レンジを切り替え動作を開始する事を特徴とする車両用自動変速機の操作装置。

(2) 前記制御手段は、前記操作スイッチの操作方向を検知し、この検知した操作方向に対応した駆動信号を前記アクチュエータに出力する操作方向検知部と、前記スイッチにおける現在位置を検出するスイッチ位置検出部と、前記自動変速機における走行レンジ設定位置を検出する設定位置検出部と、これらスイッチ位置検出部で検出された現在位置に設定位置検出部で検出された走行レンジ設定位置を一致させるように制御するポジション制御部とを備える事を特徴とする請求項第1項に記載の車両用自動変速機の操作装置。

(3) 前記操作スイッチは、

全走行レンジの設定位置に渡り、前記所定軌跡に沿つて延出した状態で配設され所定電圧が印加された共通接点と；

この共通接点の側方において各走行レンジの設定位置毎に独立した状態で、前記操作方向に沿つて並設された第1の接点群と；

各第1の接点の側方に各々独立した状態で配設され、各々の前端及び後端が、対応する走行レン

ジの第1の接点の前端及び後端より同一方向に所定距離だけオフセットされた第2の接点群と；

操作スイッチの走行レンジの切り換え操作に基づき、共通接点、第1の接点群、第2の接点群上を摺動し、各走行レンジにおいて、共通接点と対応する第1の接点と第2の接点とに接触する摺動端子とを備え、

前記操作方向検出部は、各走行レンジにおける摺動端子が第1の接点と第2の接点との接触する順序の違いに応じて、操作スイッチの操作方向を判別するよう構成されている事を特徴とする請求項第2項に記載の車両用自動変速機の操作装置。

(4) 前記操作スイッチは、

これの操作に伴ない一体的に移動されるスリット板と；

このスリット板に、各走行レンジの設定位置毎に独立した状態で、前記所定軌跡に沿って順次形成された第1のスリット群と；

各第1のスリットの側方に配設され、対応する

3. 発明の詳細な説明

【産業上の利用分野】

この発明は、自動変速機の走行レンジを切り換えるための油圧バルブを駆動するアクチュエータと、このアクチュエータを制御する制御手段と、この制御手段に変速切り換え指令を出力する変速操作手段とを備えた車両用自動変速機の操作装置に関する。

【従来の技術】

一般に車両用自動変速機の操作装置としては、自動変速機の走行レンジを切り換えるための油圧バルブに直接機械的に接続され、運転者の手により移動されるように設定された所の、変速操作手段としてのセレクトレバーを備えており、運転者はこのセレクトレバーを所望の走行レンジ位置に移動させることにより、油圧バルブの弁位置を切り換えて、所望の走行レンジを切り換えるように設定されている。

このような手動式の操作装置においては、セレクトレバーと油圧バルブとが、アームやリンク等

走行レンジを固有に規定するコード信号を発生させる少なくとも1個のスリット列を有し、各スリット列の全スリットの前端及び後端が、対応する走行レンジの第1のスリットの前端及び後端より同一方向に所定距離だけオフセットされた第2のスリット群と；

前記第1のスリットの各々により受光状態が達成される第1のフォトカプラと；

前記第2のスリットの各々により受光状態が達成される第2のフォトカプラとを備え、

前記操作方向検出部は、各走行レンジにおける第1のフォトカプラの受光状態と第2のフォトカプラの受光状態の発生順序の違いに応じて、操作スイッチの操作方向を判別するよう構成されている事を特徴とする請求項第2項に記載の車両用自動変速機の操作装置。

を介して機械的に直接接続されているため、セレクトレバーを移動させるために強い操作力が必要となり、軽い操作力で済む操作装置が要望されていた。

この要望を満足させるべく、近年、例えば、特公昭63-37729号公報に示されるように、トランスミッション内の油圧バルブに連結されたワイヤによって油圧バルブを制御して走行レンジの切り換えを行なう自動車の自動変速機において、このワイヤを駆動モータにより駆動すると共に、電気的スイッチの操作でこの駆動モータを作動させるようにした電動式レンジ切換装置が提案されている。このような電動式レンジ切換装置によれば、運転者は単に、電気的スイッチを操作するのみで走行レンジを駆動モータを介して切り換えることが出来ることとなり、運転者はこの電気的スイッチを軽い操作力で操作して、走行レンジの切り換えを指示することが出来ることになる。

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、このような従来の電動式レンジ切換装置においては、駆動モータの動作を指示するための電気式スイッチとして、押ボタン式のスイッチが採用されている。このため、運転者は、例えば、シフトダウンすべく、走行レンジをドライブレンジから2速固定レンジに切り換えるようとする際に、間違えなく切り換えるために、押し込もうとする2速固定レンジスイッチを注目することとなる。即ち、従来の手動式のセレクトレバーにおいては、全ての走行レンジがP-R-N-D-2-1のように一直線状に配置されているので、ドライブレンジから後退レンジに直接セレクトレバーが移動することは無いが、押ボタン式のスイッチにおいては、押し間違えて後退レンジスイッチを押すと、車両の前進中において、誤つて、後退走行状態が設定され、駆動輪がロックしてスリップする事態が発生する虞がある。

このため、電気式スイッチとして設定する走行レンジが所定軌跡上に順次並設されたストローク接点式の操作スイッチを備え、上述したよう

自動変速機の操作装置を提供することである。

【課題を解決するための手段】

上述した課題を解決し、目的を達成するため、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置は、自動変速機の走行レンジを切り換えるための油圧バルブを駆動するアクチュエータと、このアクチュエータを制御する制御手段と、この制御手段にレンジ切り替え指令を出力する変速操作手段とを備えた車両用自動変速機の操作装置において、前記変速操作手段は、設定する走行レンジが所定軌跡上に順次並設されたストローク接点式の操作スイッチを備え、前記制御手段は、前記操作スイッチの操作方向を検知し、この検知した操作方向に対応した駆動信号を前記アクチュエータに出力し、前記アクチュエータはこの駆動信号の入力に応じて、対応する操作方向に沿って前記自動変速機の走行レンジを切り替え動作を開始する事を特徴としている。

また、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置において、前記制御手段は、前記操作スイ

押し間違えを確実に防止することが考えられる。しかしながら、このようなストローク接点式の操作スイッチでは、操作スイッチを移動させて走行レンジを切り換える際において、移動開始時点において、切り替え目標となる走行レンジが特定されていない。そして、操作スイッチが所定時間停止することを検知することにより、初めて、その停止した位置に対応した走行レンジが切り替えようとする目標走行レンジであると認識されることとなる。このため、この認識結果に基づいて、実際に、自動変速機での走行レンジの変更動作を行なおうとすると、操作スイッチの操作終了後に実際の変更動作が開始されることとなり、自動変速機の動作がかなり遅れたものとなり、運転者に違和感が生じて好ましくない。

この発明は上述した課題に鑑みなされたもので、この発明の目的は、操作スイッチの操作に遅れることなく、自動変速機側の変更動作を行なうことが出来るようにして、違和感のない走行レンジの切り替え操作を行なえるようにした車両用自

ツチの操作方向を検知し、この検知した操作方向に対応した駆動信号を前記アクチュエータに出力する操作方向検知部と、前記スイッチにおける現在位置を検出するスイッチ位置検出部と、前記自動変速機における走行レンジ設定位置を検出する設定位置検出部と、これらスイッチ位置検出部で検出された現在位置に設定位置検出部で検出された走行レンジ設定位置を一致させるように制御するポジション制御部とを備える事を特徴としている。

また、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置において、前記操作スイッチは、全走行レンジの設定位置に渡り、前記所定軌跡に沿って延出した状態で配設され所定電圧が印加された共通接点と；この共通接点の側方において各走行レンジの設定位置毎に独立した状態で、前記操作方向に沿って並設された第1の接点群と；各第1の接点の側方に各自独立した状態で配設され、各自的前端及び後端が、対応する走行レンジの第1の接点の前端及び後端より同一方向に所定距離だけオ

フセツトされた第2の接点群と；操作スイッチの走行レンジの切り換え操作に基づき、共通接点、第1の接点群、第2の接点群上を摺動し、各走行レンジにおいて、共通接点と対応する第1の接点と第2の接点とに接触する摺動端子とを備え、前記操作方向検出部は、各走行レンジにおける摺動端子が第1の接点と第2の接点との接触順序の違いに応じて、操作スイッチの操作方向を判別するよう構成されている事を特徴としている。

また、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置において、前記操作スイッチは、これの操作に伴ない一体的に移動されるスリット板と；このスリット板に、各走行レンジの設定位置毎に独立した状態で、前記所定軌跡に沿って順次形成された第1のスリット群と；各第1のスリットの側方に配設され、対応する走行レンジを固有に規定するコード信号を発生させる少なくとも1個のスリット列を有し、各スリット列の全スリットの前端及び後端が、対応する走行レンジの第1のスリットの前端及び後端より同一方向に所定距離だけ

【実施例】

以下に、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置の一実施例の構成を添付図面を参照して、詳細に説明する。

この一実施例の操作装置10は、第1図に示すように、自動変速機12の走行レンジの切り換え操作を電動を利用して軽い操作力で行なうことが出来るように構成されており、また、この自動変速機12は、エンジン14の駆動力を駆動輪、この一実施例においては前輪（図示せず）に伝達するよう構成されている。ここで、この自動変速機12は、走行レンジを切り換えるための油圧バルブ16を備える通常使用されているタイプであつて、その構成は周知であるため、ここでの説明を省略する。

そして、この一実施例の操作装置10は、この発明の特徴をなす操作スイッチ（その詳細な構成及び取り付け態様の説明は後述する。）18の操作に応じて、上述した油圧バルブ16を電動により駆動して走行レンジを切り換えるため電動式走

オフセツトされた第2のスリット群と；前記第1のスリットの各々により受光状態が達成される第1のフォトカプラと；前記第2のスリットの各々により受光状態が達成される第2のフォトカプラとを備え、前記操作方向検出部は、各走行レンジにおける第1のフォトカプラの受光状態と第2のフォトカプラの受光状態の発生順序の違いに応じて、操作スイッチの操作方向を判別するよう構成されている事を特徴としている。

【作用】

以上のように発明に係わる車両用自動変速機の操作装置は構成されているので、事前に操作スイッチにおける停止目標、即ち、目標走行レンジが規定されていなくとも、操作スイッチの操作方向を検出し、この検出された操作方向に基づき、自動変速機において走行レンジの変更動作を開始することが出来るようになり、操作スイッチの操作と自動変速機の実際の走行レンジの変更動作に遅れが無く、違和感のない走行レンジの切り換え操作が行なわれることになる。

走行レンジ切換装置（以下、単に、レンジ切換装置と呼ぶ。）20を備えている。このレンジ切換装置16は、可逆転可能な駆動モータ22と、この駆動モータ22の駆動軸24に固定され、所定半径を有する回転アーム26と、この回転アーム26の先端と、油圧バルブ16とを連結する連結ワイヤ28と、操作スイッチ18から出力されたレンジ切り換え指令に基づき、駆動モータ22の駆動状態を制御する制御ユニット30とを備えている。

ここで、上述した自動変速機12には、第2図に示すように、油圧バルブ16による走行レンジの切り換え状態に応じて、切り換えられた走行レンジ状態を示すインヒビタスイッチ32が設けられている。即ち、このインヒビタスイッチ32は、パーキングレンジ「P」、後退レンジ「R」、ニュートラルレンジ「N」、前進ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」、そして、前進1速レンジ「1」に夫々対応した接点S_P、S_R、S_N、S_D、S₂、S₁と、油圧バ

バルブ16のレンジ切り換え状態に応じて、これら接点S₊、S₋、S_W、S_D、S_U、S_Lに選択的に接触するように回動する旋回レバー32aとを備えている。そして、各接点S₊、S₋、S_W、S_D、S_U、S_Lは、各々制御ユニット30に接続されており、このようにして、インヒビタスイッチ32は、旋回レバー32aが接触した接点S₊、S₋、S_W、S_D、S_U、S_Lのみからインヒビタ信号を制御ユニット30に出力するように構成されている。

また、上述した駆動モータ22において、これのモータ軸（図示せず）は、クラッチ機構34を介して駆動軸24に連結されており、このクラッチ装置34は、上述した制御ユニット30により断続制御されるように接続されている。即ち、この制御ユニット30は、通常状態において、クラッチ機構34を接続状態に維持して、自動変速機12が駆動モータ22により電動駆動されるよう設定され、後述するように、制御ユニット30における切換制御動作がフェイルしていると判断

オンギヤ42と、このピニオンギヤ42に噛合するラック部材44と、このラック部材44と上述した回転アーム26の先端とを互いに連結する第1の補助連結ワイヤ46とを備えている。尚、この第1の補助連結ワイヤ46は、上述した連結ワイヤ28と一直線状になるように延出するよう設定されており、回動板40の回動により、油圧バルブ16が切り換え駆動されるようになされている。

ここで、この回動板40の中心部には、摺動回動部材としてのレンチ48が嵌合する嵌合穴40aが形成されており、このレンチ48を介して、回動板40は任意の位置に手動により回動することが出来ることになる。尚、このような回動板40の手動回動に際して、クラッチ機構34が接続状態であると、駆動モータ22が負荷となり、回転し難い状態となるので、このクラッチ機構34を機械的に切断状態とするための切り換えレバー50が設けられ、この切り換えレバー50は第2の補助ワイヤ52を介してクラッチ機構

された際に、フェイルセイフとして、このクラッチ機構34を切断状態とし、自動変速機12が駆動モータ22により駆動されないように設定されている。

更に、この駆動モータ22にはロー・タリエンコード36が接続されており、これの駆動量が常時検出されている。このロー・タリエンコード36は、制御ユニット30に接続され、検出結果を出力している。そして、この制御ユニット30は、このロー・タリエンコード36からの出力結果を受けて、駆動モータ22の駆動量、換算すれば、回転アーム26の回動位置を認識するように構成されている。

一方、上述したレンジ切換装置20には、例えば、制御ユニット30の故障時において、手動で自動変速機12を切り換え駆動するための、手動駆動機構38が接続されている。この手動駆動機構38は、第1図に示すように、上述した駆動軸24と平行な回動軸線回りに回転可能な回動板40と、この回動板40の外周に形成されたビニ

34に接続されている。即ち、この切り換えレバー50が制御位置にある状態において、クラッチ機構34は制御ユニット30により制御可能な状態に設定され、切断位置にある状態において、クラッチ機構34は機械的に切断状態に設定されることとなる。

尚、この手動駆動機構38は、第3図に示すように、車室内とエンジンルームとを区切るカウルパネルロア54の丁度、中央下部の内方に位置するように配設されており、ここに取り付けられた蓋部材54aを取り外すことにより、回動板40が露出するように設定されている。このようにして、制御ユニット30の故障時において、運転者は、この蓋部材54aを取り外すことにより、回動板40にアクセスして、レンチ48を介してこの回動板40を回動駆動することにより、自動変速機12を直接手動により切り換え駆動することが出来る事になる。

以上のように構成されるレンジ切換装置20の制御ユニット30にレンジ切り換え指令を出力す

るための、この発明の特徴をなす变速操作手段としての操作スイッチ18について、第3図以降を参照して、詳細に説明する。

この操作スイッチ18は、第3図に示すように、車室内において、ステアリングホイール56が回動自在に取り付けられたステアリングコラム58の左側面、換言すれば、方向指示レバー60が設けられた側とは反対側であつて、ワイバ操作レバー62が設けられた側とは同一側に配設されている。この操作スイッチ18は、所謂ストローク接点式のスイッチとして構成され、詳細には、車幅方向に沿つて延出する回転軸線回りに回動可能に取り付けられたロータリ式スイッチから構成されている。

ここで、この操作スイッチ18のステアリングコラム58の左側面における配設位置は、第4図に示すように、略中立位置（即ち、回転角度が0°の位置）にあるステアリングホイール56の所謂8時20分に位置する両脇部分を両手で把持した状態において、運転席に着座した運転者が正

的に固定される円環状の取付リング64と、この取付リング64に車幅方向に沿つて延出する軸線回りに回転自在に軸支されると共に、軸方向に沿つて押し込み自在に支持されたスイッチ本体66と、このスイッチ本体66の外周から半径方向向外方に突出すると共に軸方向に沿つて延出するよう一体的に形成された指操作部68と、この指操作部68のステアリングコラム58側の端部に起立した状態（即ち、円周方向に沿つて延出する状態）で一体的に形成された押込み部70とを備えている。

ここで、第6図から明かなように、指操作部68の正面端面の図中右端には、ホールドボタン72が、また、押込み部70の側面の最奥部には、自動変速機12における走行レンジの切り換えモードを切り換えるためのモード切り換えボタン74とが夫々配設されている。

尚、ホールドボタン72は、これを押し込まない状態で、通常のシフト変更状態が規定され、これを押し込むことにより、前進ドライブレンジに

面を見た場合に、丁度、ステアリングホイール56の空間部分を通して、操作スイッチ18を視認することが出来るようになっており、また、ステアリングホイール56も、この視認性が確保されるよう3本スポーツタイプ、詳細には、3時、6時、9時方向に沿つて夫々延出するよう設定された3本のスポーツ56a、56b、56cを備えるように構成されている。

また、この操作スイッチ18の配設位置は、ワイバ操作レバー62との関係においては、第5図に示すように、ワイバ操作レバー62がステアリングコラム58の左側面の手前側上方に設定されているのに対して、この操作スイッチ18はステアリングコラム58の左側面の手前側下方に設定されている。換言すれば、ワイバ操作レバー62と操作スイッチ18とは、ステアリングコラム58の高さ方向中心線Cを境に、上下に夫々離間された状態で配設されている。

一方、この操作スイッチ18は、第6図に示すように、ステアリングコラム58の左側面に一體

おいては3速に、前進2速レンジにおいては2速に、夫々固定されるようになっており、また、モード切り換えボタン74は、これが押し込まれない状態で、自動変速機12における走行レンジの切り替え態様を、ねばり強い走行感を重視したパワーモード（山道走行に好適する）に規定し、押し込まれた状態で、経済性を重視したエコノミモード（市内走行に最適する）にする）に規定するよう設定されている。

一方、上述した取付リング64の外周面には、時計方向に沿つて、バーキングレンジを示す「P」、後退レンジを示す「R」、ニュートラルレンジを示す「N」、前進ドライブレンジを示す「D」、前進2速レンジを示す「2」、そして、前進1速レンジを示す「1」の英数字が、順次描かれている。そして、この操作スイッチ18においては、スイッチ本体66が回動することにより、その回動位置に応じて設定された走行レンジを規定するためのレンジ切り換え指令を出力するよう構成されており、詳細には、丁度、指操作

部68の丁度ま横に位置する英数字で表される走行レンジを達成するように、レンジ切り換え指令を出力するよう構成されている。即ち、この指操作部68は、現在設定されている走行レンジを指示する指標としても機能するものである。

ここで、図示するように、英数字「N」、「D」、「2」、「1」は、狭い間隔d₁で等間隔に順次直列状態に並べられているが、英字「R」は英字「N」に対して、間隔d₁より大きく設定された広い間隔d₂だけ離間した状態で並べられ、英字「P」は英字「R」に対して上述した狭い間隔d₁で離間した状態で並べられるように設定されている。また、英数字「N」、「D」、「2」は、第4図に示すように、運転席に着座した運転者が正面を見た状態において、丁度、英字「D」を真ん中に置いて直視することが出来る位置に配設されている。このようにして、ニュートラルレンジ「N」、前進ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」の間で走行レンジを切り換える動作を実行した場合には、現在何れ

退レンジ「R」に入る心配の無いことが心理的にも担保されることになり、運転者は心から安心して、ニュートラルレンジ「N」、ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」の間で自由に走行レンジの切り換えを実行することが出来ることになる。

次に、この操作スイッチ18の内部構成について、第7図乃至第10図を参照して詳細に説明する。

第7図に示すように、操作スイッチ18のスイッチ本体66は、内方端部に、外方フランジ部66aが一体的に形成され、車体の車幅方向に沿って延出した軸部66bを備えている。この軸部66bは、自身の中心軸線回りに回転自在に支持されると共に、軸方向に沿う移動を禁止された状態で取り付けられている。また、この外方フランジ部66aの内方の表面の外周部には、接触ロッド66cが軸方向に沿つて延出した状態で、即ち、ステアリングコラム58の表面に向けて延出するように取り付けられている。

の走行レンジが設定されているかは、指操作部68が指し示す英数字「N」、「D」、「2」を読み取ることにより瞬時に認識することが出来る事となり、運転者は安心して走行レンジを切り換えることが出来る事になる。

一方、第4図から明かなように、直視する状態において、英字「R」、「P」は見ることが出来ない事になる。この結果、詳細は後述するが、ニュートラルレンジ「N」から後退レンジ「R」へは、単にスイッチ本体66を回動するのみでは移行することが出来ず、スイッチ本体66を軸方向に押し込まなければ移行出来ないように設定されているので、機構上、ニュートラルレンジ「N」、ドライブルレンジ「D」、前進2速レンジ「2」の間で自由にレンジ切り換えを実行すべく、スイッチ本体66を回動させる状態において、決して、後退レンジ「R」が設定されないものであるが、この事は、運転者が直視する状態において、英字「R」、「P」は見ることが出来ない事により、ニュートラルレンジ「N」から後

そして、この外方フランジ部66aが対向するステアリングコラムの表面には、この接触ロッド66cの回転軌跡に沿つて、上述したインヒビタスイッチ32と同様に、パーキングレンジ「P」、後退レンジ「R」、ニュートラルレンジ「N」、前進ドライブルレンジ「D」、前進2速レンジ「2」、そして、前進1速レンジ「1」に夫々対応した接点X_p、X_n、X_d、X₂、X₁、X₀が、接触ロッド66cに接触可能に取り付けられている。そして、これら接点X_p、X_n、X_d、X₂、X₁、X₀は、取付リング64の外周に描かれた走行レンジを夫々表示する英数字の表示位置に応じた位置に配設されている。

ここで、各接点X_p、X_n、X_d、X₂、X₁、X₀は、各々制御ユニット30に接続されており、このようにして、操作スイッチ18においては、接触ロッド66cが接触した接点X_p、X_n、X_d、X₂、X₁、X₀から、対応するレンジ切り換え指令が制御ユニット30に出力され

ことになる。

一方、このスイッチ本体66は、軸部66bに対して軸方向に沿つて移動自在に取り付けられた移動部66dを備えている。即ち、この移動部66dには、軸方向に沿つて透孔66eが形成されており、この透孔66eを軸部66bが貫通して外方に取り出されることにより、この移動部66dは、軸部66bの延出方向に沿つて移動可能に支持されることになる。ここで、この移動部66dの外周面には、上述した指操作部68が一体的に形成されている。また、この移動部66dの内方端部は、外方端部に比較して径少に設定され、上述したリング状の取付リング64内に収納されるよう設定されている。

そして、軸部66bの外方端部には、移動部66dの外方への取り出しを禁止するための係止ナット66fが螺着されている。一方、この移動部66dと外方フランジ部66aとの間には、コイルスプリング66gが介設されており、移動部66dは、このコイルスプリング66gの付勢力

とバーキングレンジ「P」との間の切り換えに際しては、単に、スイッチ本体66を回転するのみでは切り換えられずに、このスイッチ本体66を軸方向に沿つて内方に押し込まなければ切り換動作を行なうことが出来ないような規制機構78を備えている。

これらディテント機構76及び規制機構78のために、上述した取付リング64の外方端は、移動部66dの径少部の略中程まで延出している。このため、この外方端は、移動部66dの径大部を規定する段部の端面との間に隙間Gが形成されることになるが、この隙間Gの軸方向長さは、後述する移動部66bの軸方向押し込み量よりも僅かに長く設定されている。ここで、規制機構78は、この取付リング64の内周面に形成されたガイド溝80と、このガイド溝80内に外方端部を嵌入されてガイドされるように、移動部66bに弾性的に進退自在に取り付けられた1本のガイドピン82とを備えている。

このガイド溝80は、第8図に示すように、丁

により、常時、外方に向けて付勢され、これに外力が作用しない限りにおいて、上述した係止ナット66fに当接して、その位置を弾性的に保持されている。このようにして、このスイッチ本体66は、通常は外方に付勢されており、上述した押込み部70を介して軸方向内方に押し込むことにより、このスイッチ本体66はコイルスプリングの付勢力に抗して、軸方向内方へ押し込まれることとなる。

尚、移動部66dの外側面には、上述した係止ナット66fを収納するための凹部66hが形成されており、また、こ凹部66hを閉塞して、係止ナット66fを目隠しするための目隠し板66iが取り付けられている。

ここで、この操作スイッチ18は、スイッチ本体66を回動しての走行レンジの切り換えに際して、この回動駆動を各走行レンジ位置において正確に係止するためのディテント機構76を備えると共に、ニュートラルレンジ「N」から後退レンジ「R」への切り換え、及び、後退レンジ「R」

度、前進1速レンジ「1」とバーキングレンジ「P」との間に渡り形成されており、このガイド溝80とガイドピン82との嵌合により、前進1速レンジ「1」及びバーキングレンジ「P」を越えて、スイッチ本体66が回動することが禁止されている。ここで、上述したディテント機構76は、第7図に示すように、このガイド溝80の底面に、上述した配設関係に基づいて、バーキングレンジ「P」、後退レンジ「R」、ニュートラルレンジ「N」、前進ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」、そして、前進1速レンジ「1」に夫々対応したディテント穴76p、76n、76x、76y、76z、76a、76b、76c、76d、76e、76f、76g、76h、76iは、取付リング64の周方向に沿う1本の軸線n上に位置するように設定されている。尚、各ディテント穴76p、76n、76x、76y、76z、76a、76b、76c、76d、76e、76f、76g、76h、76iの底面は、第8図に示すように、取付リング64の内周面から第1の深さa、だけ半径方向

外方に入り込んだ位置に設定されている。

また、このガイド溝80は、第7図の下部に、周方向形状を平面上に展開した状態で示すように、前進2速レンジ「2」からニュートラルレンジ「N」との間に渡り周方向 ϑ 。に沿つて直線状に形成された直線溝部80aと、この直線溝部80aの上端において、ニュートラルレンジ「N」から軸方向内方に延出（即ち、直線溝部80aと直交）した第1の横溝部80bと、この第1の横溝部80bの内方端から後退レンジ「R」まで周方向 ϑ 。に対して斜めに延出する傾斜溝部80cと、後退レンジ「R」から軸方向内方に延出した第2の横溝部80dと、バーキングレンジ「P」から軸方向内方に延出した第3の横溝部80eと、これら第2及び第3の横溝部80d、80eの互いの内方端同士を連結するよう周方向 ϑ 。に沿つて延出する第1の連結溝部80fと、上述した直線溝部80aの下端において、前進2速レンジ「2」から軸方向内方に延出した第4の横溝部80gと、この第4の横溝部

且、スイッチ本体66を軸方向に沿つて押し込み動作しつつ、回動させると言う2動作が必要となる。

この結果、上述したスイッチ本体66の回動動作のみでは、ニュートラルレンジ「N」から後退レンジ「R」への走行レンジの切り換え、及び、後退レンジ「R」とバーキングレンジ「P」との間の走行レンジの切り換え動作は不可能となり、不用意に、これら切り換え動作が行なわれることが確実に防止されることとなり、安全走行状態が確保されることとなる。

また、第8図に示すように、前進2速レンジ「2」とニュートラルレンジ「N」との間のガイド溝80の取付リング64の内周面からの深さは、上述したディテント穴76₊、76₋、76₊₊、76₋、76₊₊、76₋の取付リング64の内周面からの深さを各自規定する第1の深さ h_1 よりも僅かに浅く設定された第2の深さ h_2 を有するように設定され、一方、前進2速レンジ「2」と前進1速レンジ「1」との間のガイ

80gの内方端から周方向 ϑ 。に沿つて前進1速レンジ「1」まで延出した第2の連結溝部80hとから連続した状態で構成されている。

尚、第1乃至第3の横溝部80b、80d、80eの夫々の延出長さが、上述したスイッチ本体66の軸方向押し込み量として規定されるものであり、これら延出長さは共に同一長さに設定されている。このようにガイド溝80を構成することにより、前進1速レンジ「1」からニュートラルレンジ「N」に向けての走行レンジの切り換え、及び、後退レンジ「R」から前進2速レンジ「2」に向けての走行レンジの切り換え動作は、単に、スイッチ本体66を回動させる1動作のみで実行することが出来ることになる。しかしながら、ニュートラルレンジ「N」からバーキングレンジ「P」までの走行レンジの切り換え、バーキングレンジ「P」と後退レンジ「R」との間の走行レンジの切り換え、並びに、前進2速レンジ「1」から前進1速レンジ「1」までの走行レンジの切り換え動作は、各レンジを通過毎に、一

ド溝80及びニュートラルレンジ「N」とバーキングレンジ「P」との間のガイド溝80の深さは、上述した第2の深さ h_2 よりも浅い第3の深さ h_3 を有するように設定されている。

この結果、第8図から明かなように、前進1速レンジ「1」、後退レンジ「R」、バーキングレンジ「P」における夫々のディテント穴76₊、76₋、76₊₊の実質的な深さ（= $h_1 - h_2$ ）は、ニュートラルレンジ「N」、前進ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」における夫々のディテント穴76₊₊、76₋、76₊の実質的な深さ（= $h_1 - h_3$ ）より深くなる。

このようにして、この一実施例においては、各走行レンジ設定位置において、ガイドピン82が対応するディテント穴76に嵌入することにより、操作停止位置がディテントされ、運転者は、自らが操作したスイッチ本体66の停止状態をディテント感に基づく感触により確認することが出来ることとなる。

また、この一実施例によれば、前進1速レンジ

「1」、後退レンジ「R」、バーキングレンジ「P」が夫々設定された状態から、スイッチ本体66を回動し始めるために必要な回転起動力は、ニュートラルレンジ「N」、前進ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」が夫々設定された状態から回転し始めるために必要な回転起動力と比較して、大きな力が必要となるものである。換言すれば、運転者は、軽い回動起動力で、ニュートラルレンジ「N」、前進ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」との間で自由に走行レンジの切り換え動作を行なうことが出来ることとなり、一方、前進1速レンジ「1」、後退レンジ「R」、バーキングレンジ「P」の設定状態を他の走行レンジに切り換えさせる場合には、対応する深いディテント穴76₁、76₂、76₃から抜け出るために強い回動起動力が必要となり、本当に、この切り換え動作を行なう必要があるのかとの注意が喚起されることになり、誤操作が未然に防止されることになる。

一方、このガイド溝80に嵌合するガイドピン

所84から突出する方向に偏倚するように付勢する第1のコイルスプリング88と、係止リング86の内表面に当接し、これを内方フランジ部84bの段部に圧接するように付勢する第2のコイルスプリング90とが互いに独立した状態で収納されている。

ここで、第9図の(A)に示すように、ガイドピン82が各ディテント穴76₁、76₂、76₃、76₄、76₅、76₆に入り込んでその位置を係止された状態において、換言すれば、ガイドピン82の先端が、取付リング64の内周面から深さh₁の面に当接する状態において、ガイドピン82の外方フランジ部82aは、段部に当接した係止リング86から(h₁-h₂)の距離だけ離間するように設定されている。この結果、第9図の(B)に示すように、前進2速レンジ「2」とニュートラルレンジ「N」との間のガイド溝80の底面にガイドピン82の先端が当接する状態において、各ディテント穴76₁、76₂、76₃、76₄、76₅、76₆に嵌入

82は、第7図に示すように、突出端部の先端が丸められたピン本体82aと、軸方向略中央部に外方フランジ部82bとから一体的に形成されている。また、このガイドピン82は、移動部66dの外周面に形成された凹所84に外方フランジ部82bより内方部分が挿入された状態で取り付けられている。ここで、この凹所84は、開口部において、上述した外方フランジ部82bよりも径大に設定された凹所本体84aと、この凹所本体84aの開口部に形成され、外方フランジ部82bが丁度挿通されるように設定された径少な内方フランジ部84bとから構成されている。即ち、この凹所84は開口部が狭められた段付き穴から構成されている。

この凹所84内には、上述した段部(即ち、内方フランジ部84bの内端面)に当接し、ピン本体82aの外方フランジ部82bより内方部分が挿通される開口が中央に形成された係止リング86が収納されている。一方、この凹所84内には、ガイドピン82の内端面に当接し、これを凹

する状態から、(h₁-h₂)の距離だけスイッチ本体66の半径方向内方に押し込められこととなる。

この押し込み動作に際して、外方フランジ部82bは係止リング86に当接するのみで、これを内方に押し込むことがない。この結果、この押し込み動作に要する押し込み力は、ガイドピン82にのみ係合する第1のコイルスプリング88の付勢力に抗する力であれば良い。

一方、第9図の(C)に示すように、ニュートラルレンジ「N」とバーキングレンジ「P」との間、及び、前進2速レンジ「2」と前進1速レンジ「1」との間のガイド溝80の底面にガイドピン82の先端が当接する状態で、各ディテント穴76₁、76₂、76₃、76₄、76₅、76₆に嵌入する状態から、(h₁-h₂)の距離だけスイッチ本体66の半径方向内方に押し込められることとなる。ここで、上述した説明から明かなように、

$$(h_1 - h_2) > (h_1 - h_3)$$

であるので、この押し込み動作に際して、外方フランジ部 82b は係止リング 86 に当接して、更にこれを内方に押し込むこととなる。

この結果、この押し込み動作に要する押し込み力は、ガイドピン 82 に係合する第 1 のコイルスプリング 88 の付勢力に抗する力と、係止リング 86 に係合する第 2 のコイルスプリング 90 の付勢力との合計の付勢力に抗する力が必要となるものである。

このようにして、この一実施例によれば、前進 2 速レンジ「2」とニュートラルレンジ「N」との間で走行レンジを切り換えるべくスイッチ本体 66 を回動させる（ガイドピン 80 をガイド溝 82 に沿つて摺動させる）際ににおいて、ガイドピン 80 とガイド溝 82 との接触力（即ち、摩擦係合力）は第 1 のコイルスプリング 88 に対抗する力のみで規定されることとなり、回動操作力は比較的弱くて済むことになる。

しかしながら、ニュートラルレンジ「N」とパーキングレンジ「P」との間、及び、前進 2 速

つて運転する状態において、第 11 図に示すように、左手の中指を伸ばして、これが届く位置に、前進 1 速走行レンジ「1」からニュートラルレンジ「N」までの範囲に位置する指操作部 68 がもたらされるように設定されている。

換言すれば、上述した状態（姿勢）において、左手中指の回動半径を ℓ_1 （例えば、130mm）とし、指操作部 68 の回動半径を ℓ_2 とすると、中指の先端の回動軌跡と、前進 1 速走行レンジ「1」からニュートラルレンジ「N」までの範囲に位置する指操作部 68 の先端の回動軌跡とが交わるように、操作スイッチ 18 の回動中心とステアリングホイール 56 の左手の握り位置との間の距離 ℓ_3 が規定されている。即ち、以下の不等式（1）が満足される範囲に、 ℓ_3 は規定されている。

$$\ell_1 < \ell_3 + \ell_2 \quad \cdots (1)$$

このように式（1）を規定することにより、この一実施例においては、第 12 図に示すように、前進ドライブレンジ「D」にある指操作部 58 の

レンジ「2」と前進 1 速レンジ「1」との間で走行レンジを切り換える際ににおいて、ガイドピン 80 とガイド溝 82 との接触力は第 1 及び第 2 のコイルスプリング 88, 90 の付勢力に對抗する力で規定されることとなり、回動操作力は大きなものが要求されることとなる。この結果、第 10 図に示すように、回動操作力にも強弱が与えられ、上述したディテント穴 76 の深さの相違に基づくスイッチ本体 66 の停止位置からの回動起動力の差と相まって、本当に、この切り換え動作を行なう必要があるのかとの注意が喚起されることになり、誤操作が確実に防止されることになる。

以上のように構成された操作スイッチ 18 は、上述したように、ステアリングコラム 58 の左側面に取り付けられているものであるが、詳細には、第 5 図に示す運転状態、即ち、運転者が両肘を備え付けのアームレスト 92（右肘用のアームレストは図面の都合上図示されていない。）に夫々掛けて、リラックスした姿勢で両手でステアリングホイール 56 の所謂 8 時 20 分の位置を握

先端とステアリングホイール 56 との間の距離 ℓ_4 は、110mm に設定されている。

また、この第 12 図に示すように、後退レンジ「R」にある指操作部 68 の先端とステアリングホイール 56 との間の距離を ℓ_5 とすると、この距離 ℓ_5 は以下の不等式（2）が満足される範囲に規定されており、この一実施例においては、130mm に設定されている。

$$\ell_4 > \ell_5 \quad \cdots (2)$$

ここで、上述した所の、ニュートラルレンジ「N」と後退レンジ「R」ととの間を隔てる間隔 d は、上述した不等式（2）をも満足するよう規定されている。

このように、この一実施例においては、操作スイッチ 18 の配設位置は規定されているので、運転者は、両手でステアリングホイール 56 を握ったままの状態で、左手の中指を伸ばして、操作スイッチ 18 の指操作部 68 を上から、または、下から叩くように操作することにより、スイッチ本体 66 を前進 1 速レンジ「1」とニュートラルレ

シ「N」との間で、自由にしかも瞬時に切り換えることが出来ることになる。この結果、走行中における走行レンジの切り替えは、両手でステアリングホイール56を握ったままの状態で行なうことが出来ることとなり、安全走行状態が確実に達成されることとなる。

また、この一実施例においては、左手がステアリングホイール56を握った状態において、例え中指を伸ばしたとしても、後退レンジ「R」が指操作部68の操作可能範囲外にあるので、ニュートラルレンジ「N」から後退レンジ「R」に切り替え操作することが不可能となる。この結果、前進走行中において、指操作部68を中指で叩くことにより自由に走行レンジを前進1速レンジからニュートラルレンジ「N」の間で切り替え操作している間において、間違つて、後退レンジ「R」が設定される事態が確実に回避されることとなり、走行レンジの切り替え動作における安全性が、上述した2動作の要求と相まって確実に担保されることになる。

となる。

この結果、この一実施例においては、操作スイッチ18の指操作部68を下方から叩き上げて、例えば、前進2速レンジ「2」から前進ドライブレンジ「D」にレンジ切り替えを行なう場合において、勢い余つて、中指が上方に振り上げられたとしても、ワイバ操作レバー62を操作することが無く、操作の確実性が担保されることとなる。また、ワイバ操作レバー62を上方から押し下げて、例えば、間欠ワイバモードを設定する場合においても、この押し下げ動作が勢い余つて、指が下方まで振り下されたとしても、操作スイッチ18の指操作部68に触れる虞がないので、運転者は安心して、ワイバ操作レバー62を操作することが出来るものである。

更に、この一実施例においては、操作スイッチ18において、第13図に示すように、後退レンジ「R」は、スイッチ本体66の外周面であつて、ステアリングホイール56側で接する垂直線Vより距離 α 。だけ前方に位置する指操作部68

また、後退レンジ「R」またはパーキングレンジ「P」に切り換えるためには、必ず、左手をステアリングホイール56から離さなければならぬことになるため、後退レンジ「R」またはパーキングレンジ「P」への切り替え動作が、心理的に抑制され、後退レンジ「R」またはパーキングレンジ「P」への切り替え動作に際して誤操作が未然に防止されることになり、安全走行がこの観点からも担保されることとなる。

ここで、第11図に示すように、ワイバ操作レバー62は、操作スイッチ18の上方であつて、これよりも距離 β 。だけ後方に位置するように配設されている。従つて、ワイバ操作レバー62を操作する場合には、左手のステアリングホイール56における握り位置を、所謂8時方向位置(図中、符合Aで示す。)から所謂10時方向位置(図中、符合Bで示す。)に握り換える必要が生じる。即ち、操作スイッチ18の回動半径 γ_1 での操作回動範囲と、ワイバ操作レバー62の回動半径 γ_2 での操作回動範囲とは、互いに異なること

により規定されるように設定されている。換言すれば、この後退レンジ「R」は、操作スイッチ18とステアリングホイール56との間に立つた状態(鋭角に曲げられた状態)で入り込んだ膝が絶対に届かない位置に指操作部68を介してスイッチ本体66が回動することにより規定されるよう規定されている。換言すれば、この後退レンジ「R」は、上述した不等式(2)で示された条件の他に、ここで説明したような膝の届かない位置に設定される条件が加えられた位置に配設されている。

即ち、通常の運転姿勢においては、第14図に実線で示すように、左足の膝は、決して、操作スイッチ18に届かないものであるが、正面衝突時や急ブレーキ作動時において、運転者がシートベルトを付けていない場合には、自身に作用する急加速度に基づき、体が全般的に前方に押し出されることにより、第14図に一点鎖線で示すように、運転者の左足の膝が操作スイッチ18とステアリングホイール56との間で立つ姿勢が強制的

に達成されることがある。このような膝が立つた姿勢においては、この膝により、操作スイッチ18の指操作部68が上方に押し込められ、スイッチ本体66が例えば前進ドライブレンジ「D」から後退レンジ「R」に向けて強制的に回動されることとなる事態が発生することになる。

この場合、上述したように、前進ドライブレンジ「D」からニュートラルレンジ「N」へは、単に、スイッチ本体66の回動動作のみで切り換えられることになるが、ニュートラルレンジ「N」から後退レンジ「R」へは、単にスイッチ本体66を回動操作するのみでは切り換え動作は行なわられず、一旦、スイッチ本体66を軸方向に沿つて内方に押し込んだ状態で、回動させなければならぬ2動作が要求されている。このため、通常の膝立ち状態では、ガイドピン82がガイド溝82の第1の横溝部80bを規定する端壁に当接するのみで、スイッチ本体66はニュートラルレンジ「N」を規定する位置に保持され、後退レンジ「R」へは切り換えられ得ない事となる。

となく、安全走行状態が確保されることとなる。

尚、第15図に示すように、運転者における最適なステアリングホイール把持姿勢を取ることが出来るようにするために、このステアリングホイール56には、二点鎖線で示すように軸方向に沿つてスライド可能な所謂テレスコピック機構や、一点鎖線で示すように上下に移動可能な所謂チルト機構が、詳細は図示していないが設けられている。ここで、この一実施例においては、例えば、テレスコピック機構が作動した場合において、ステアリングホイール56のみがステアリングコラム58から軸方向に沿つて進退したり、チルト機構が作動した場合において、ステアリングホイール56のみがステアリングコラム58から上下動するのではなく、ステアリングコラム58もステアリングホイール56と一緒に移動するよう設定されている。

この結果、この一実施例においては、操作スイッチ18とステアリングホイール56との相対位置関係は常に一定に保持され、例え、ステアリン

しかしながら、上述したような正面衝突時や急ブレーキ時においては、上述した膝立ち状態は、強い力で達成されることになるので、場合により、ガイドピン82は上述した端壁を強い力で乗り越えて、後退レンジ「R」が不本意にも設定されるようにスイッチ本体66が回動してしまう虞がある。

この結果、例えば急ブレーキが掛けられた時に、立った膝により操作スイッチ18がニュートラルレンジ「N」から回動して、後退レンジ「R」に回動動作のみで強制的に切り換えられたとすると、車両はブレーキにより一旦停止した後、後退レンジ「R」の設定に基づき、引き続き後退動作を開始することになり、危険である。

しかしながら、この一実施例においては、上述したように、後退レンジ「R」は、立った膝が届かない位置に設定されているので、例え、急加速度が運転者に作用して、膝が立つたとしても、最悪の場合でも、ニュートラルレンジ「N」が設定されるのみで、決して後退レンジが設定されるこ

グホイール56がテレスコピックされようが、チルトされようが、上述したような両手でステアリングホイール56を握った状態での走行レンジの切り替え動作が確実に実行されることとなる。

ここで、再び第2図に示すように、速度計や回転計が設けられたインストルメントパネル94の一部には、操作スイッチ18により設定された走行レンジに基づき、現在設定された走行レンジを表示するための走行レンジインジケータ96が設けられている。この走行レンジインジケータ96においては、現在設定されている走行レンジに相当する英数字が点灯するように設定されている。また、この走行レンジインジケータ96の近傍には、制御ユニット30において、例え、操作スイッチ18において指示された走行レンジと、インヒビタスイッチ32で設定された走行レンジとが異なる場合に、フェイルであると判断して、フェイル発生状態を運転者に認識させるためのA/Tワーニングランプ98が設けられている。

以上のように構成される操作装置10において

て、以下に、運転者による操作スイッチ18を操作しての走行レンジ切り換え動作を説明する。

先ず、操作スイッチ18においてパーキングレンジ「P」が設定されて、車両が停止している状態において、運転者が図示しないドアを空けて車室内に入り込み、第5図に示すように、運転席にゆづくりと着座して、図示しないブレーキペダルを踏み込んだ状態で、右手で図示しないイグニッションスイッチを回して、エンジン14を起動させる。この後、左手をステアリングホイール56を握らずに、操作スイッチ18のスイッチ本体66を握り込んで、これをコイルスプリング66gの付勢力に抗して軸方向内方に押し込むことにより、パーキングレンジ「P」に対応するディテント穴76aからガイドピン82は抜け出て、第3の横溝部80e内を摺動し、連結溝部80fの内端部に到達して押し込み動作が停止する。この後に、スイッチ本体66を下方に回動することにより、ガイドピン82は第1の連結溝部80f内を摺動して、第2の横溝部82dの内端

て、ニュートラルレンジ「N」に対応するディテント穴76a内に嵌入して停止する。このようにして、ニュートラルレンジ「N」が切り換え設定される。

このようにニュートラルレンジ「N」が設定された状態において、運転者は両手の肘をアームレスト92に夫々掛けて、ステアリングホイール56の所謂8時20分方向位置を握り、運転姿勢を取ることになる。そして、上述したように、このニュートラルレンジ「N」と前進2速レンジ「2」との間の走行レンジの切り換え動作は、單に、指操作部68を叩いて、スイッチ本体66を回動駆動すれば良いものである。従つて、運転者は両手でステアリングホイール56を握った状態を維持しつつ、左手の中指を伸ばして、ニュートラルレンジ「N」の設定位置から、更に、指操作部68を下方に叩くことになる。この叩き下げ操作により、ガイドピン82はニュートラルレンジ「N」に対応するディテント穴76a内から軽く抜け出て、直線溝部80a内を摺動して、前進

部に到達して回動動作が停止する。

この後、スイッチ本体66の押し込み力を解除することにより、コイルスプリング66gの付勢力により、スイッチ本体66は全体として軸方向外方に偏倚され、ガイドピン82は第2の横溝部80d内を摺動して、後退レンジ「R」に対応するディテント穴76a内に嵌入して停止する。このようにして、後退レンジ「R」が切り換え設定される。

ここで、車両を後退させる場合には、この後退レンジ「R」が設定された状態でブレーキペダルから足を離し、アクセルペダルを踏み込むことにより、車両は後退することとなる。一方、車両を前進させる場合には、再び、スイッチ本体66を左手で握り込んで下方に回動することにより、ガイドピン82は、傾斜溝部80c内を摺動して、第1の横溝部80bの内端部に到達して停止し、引き続き、コイルスプリング66gの付勢力により、スイッチ本体66は軸方向外方に偏倚され、ガイドピン82は第1の横溝部80b内を摺動し

ドライブレンジ「D」に対応するディテント穴76a内に嵌入して停止する。このようにして、前進ドライブレンジ「D」が切り換え設定されることとなる。

このように前進ドライブレンジ「D」が設定された状態で、運転者はブレーキペダルから足を離し、アクセルペダルを踏み込むことにより、車両は自動変速された状態で前進駆動されることとなる。

この後、交差点等で車両を停止させた状態で、ニュートラルレンジに切り換え設定する場合には、運転者は両手でステアリングホイール56を握った状態で、左手の中指を伸ばし、操作スイッチ18の指操作部68を下方から叩き上げることにより、ガイドピン82はドライブレンジ「D」に対応するディテント穴76a内から軽く抜け出て、直線溝部80a内を摺動して、ニュートラルレンジ「N」に対応するディテント穴76a内に嵌入して停止する。このようにして、ニュートラルレンジ「N」が切り換え設定されることとな

る。

一方、前進走行中において、例えば長い下り坂にかかり、エンジンブレーキを必要とする場合には、運転者は両手でステアリングホイール56を握った状態で、左手の中指を伸ばし、操作スイッチ18の指操作部68を上方から叩き下げることにより、ガイドピン82はドライブレンジ「D」に対応するディテント穴76。内から軽く抜け出て、直線溝部80a内を摺動して、前進2速レンジ「2」に対応するディテント穴76z内に嵌入して停止する。このようにして、前進2速レンジ「2」が切り換え設定されることとなる。

また、前進走行中において、例えば急な下り坂にかかり、強いエンジンブレーキを必要とする場合には、運転者は両手でステアリングホイール56を握った状態で、左手の中指を伸ばし、操作スイッチ18の押込み部70をコイルスプリング66gの付勢力に抗して軸方向内方に押し込むことにより、前進2速レンジ「2」に対応するディテント穴76zからガイドピン82は抜け出て、レンジ「1」が設定されないように構成されている。

この結果、前進2速レンジ「2」とニュートラルレンジ「N」との間で、軽い操作力で走行レンジの切り換え操作を実行している状態で、簡単に、前進1速レンジ「1」が切り換え設定されることが阻止されると共に、前進2速レンジ「2」から前進1速レンジ「1」を切り換え設定するために、特別の注意力が要求され、誤つて前進1速レンジが切り換え設定されることが効果的に防止されることになる。

即ち、この一実施例においては、車両を前進走行させている間においては、運転者は両手でステアリングホイール56を握った状態を維持させつつ、走行レンジを前進2速レンジ「2」とニュートラルレンジ「N」の間で変更させる場合において、單に、左手の中指を伸ばして操作スイッチ18の指操作部68を上方または下方から軽く叩くようにしてスイッチ本体66を回動させることにより、左手をステアリングホイール56から離

第4の横溝部80g内を摺動し、第2の連結溝部80fの上端部に到達して押し込み動作が停止する。この後に、押込み部70を押し込んでいた中指で指操作部68を下方に回動する（即ち、上方から叩き下げる）ことにより、ガイドピン82は第2の連結溝部80h内を摺動して、前進1速レンジ「1」を規定するディテント穴76z内に嵌入して停止する。このようにして、前進1速レンジ「1」が切り換え設定されることになる。

このように、前進1速レンジ「1」を設定することにより強力なエンジンブレーキは達成されることになるが、このような強力なエンジンブレーキが高速走行中において誤操作により設定されると、安定走行性が損なわれる虞がある。このため、この一実施例では、既に説明したように、前進2速レンジ「2」から前進1速レンジ「1」に切り換える場合には、左手はステアリングホイール56を握ったままの状態ではあるが、押し込みと回動という2動作が要求されることとなり、単に、指操作部68を回動するのみでは、前進1速

すことなく、即ち、両手でステアリングホイール56を握った状態で、このような前進走行における走行レンジの切り換え動作を行なうことが出来ることとなり、ステアリングホイール56の操作における安全性は高い程度で達成されることとなる。

また、前進2速レンジ「2」から前進1速レンジ「1」を切り換え設定する場合には、左手の中指を伸ばして操作スイッチ18の押込み部70を一旦軸方向に沿って押し込んだ後、指操作部68を上方強く叩くようにしてスイッチ本体66を回動させることにより、左手をステアリングホイール56から離すことなく、即ち、両手でステアリングホイール56を握った状態で、このような強力なエンジンブレーキを掛けるための走行レンジの切り換え動作を行なうことが出来ることとなり、ステアリングホイール56の操作における安全性は、同様に、高い程度で達成されることとなる。

一方、前進走行から後退させる場合には、上述

した動作により一旦ニュートラルレンジ「N」を設定した後において、左手をステアリングホイール56から離し、この離した左手の中指で押込み部70をコイルスプリング66gの付勢力に抗して軸方向内方に押し込み動作する。この押し込み動作により、ニュートラルレンジ「N」に対応するディテント穴76aからガイドピン82は抜け出て、第1の横溝部80b内を摺動し、傾斜溝部80cの下端部に到達して押し込み動作が停止した後に、指操作部68を上方に叩くことにより、ガイドピン82は傾斜溝部80c内を摺動して、これの上端部に到達し、後退レンジ「R」に対応するディテント穴76b内に嵌入して停止する。このようにして、後退レンジ「R」が切り換え設定されることになる。

また、後退レンジ「R」からパーキングレンジ「P」に切り換える場合には、上述したパーキングレンジ「P」から後退レンジ「R」に切り換える動作の全く逆の動作を実行することにより、達成されることになる。

る。この結果、運転席と助手席との間のフロアは、略平坦に形成され得ることとなり、運転席回りの空間が「すつきり」と整理された状態となる。このようにして、あたかも、この運転席が広接室の床上に載置された様な豪華な状況が達成され、車室内の環境が、両腕の肘を夫タームレスト92に掛けた状態でリラックスした運転姿勢を取ることが出来ることと相まって、非常に「ゆったり」とした雰囲気を醸し出すこととなり、余裕のある安全な運転状況が自然と達成されることとなる。

次に、第16図乃至第27図を参照して、上述した構成の操作スイッチ18を介しての走行レンジの切り換え動作に基づき、自動変速機12を電動駆動制御するための制御系について説明する。

この制御系は、主として、上述した操作スイッチ18に備えられた信号発生機構100と、この信号発生機構100から出力された走行レンジ切り換え信号及びレンジ設定信号に基づき、電動式走行レンジ切換装置20の駆動モータ22を駆動

即ち、従来の車両において、変速機が手動変速式であろうと、自動変速式であろうと、また、コラムシフトレバーを備えるタイプであろうと、フロアシフトレバーを備えるタイプであろうと、手動変速における変速動作または自動変速における走行レンジ切り換え動作を行なう場合には、必ず、左手をステアリングホイール56から離して動作せざるを得ず、所謂片手運転の状態が発生して、安全性の観点から好ましくなかつたが、この一実施例においては、この問題が一挙に解決され、走行レンジの切り換え動作に際して、左手をステアリングホイール56から離すことなく、換言すれば、両手でステアリングホイール56を握り締めたままの状態でこの切り換え動作を行なうことが出来、安全面の上で飛躍的に改良された新規な運転動作が達成されることとなる。

また、この一実施例によれば、変速レンジを切り換えるための操作スイッチ18は、ステアリングコラム58の左側面に取り付けられるよう設定されていると共に、前輪駆動方式が採用されてい

して、操作スイッチ18において新に設定された走行レンジに自動変速機12が即座に設定されるように制御する制御ユニット30とから構成されている。先ず、操作スイッチ18の信号発生機構100に関して詳細に説明する。

この信号発生機構100は、第7図を参照して既に概略示したように、ステアリングコラム58の左側面に規定された絶縁部分上には、各走行レンジ「P」、「R」、「N」、「D」、「2」、「1」に各々対応した状態で形成された接点群Xp、Xr、Xn、Xd、X2、X1と、スイッチ本体66の外方フランジ部66aに固定され、スイッチ本体66の回動動作に応じて、接点群Xp、Xr、Xn、Xd、X2、X1に順次接触する接触ロッド66cとから構成されている。

詳細には、接点群Xp、Xr、Xn、Xd、X2、X1は、第16図に示すように、スイッチ本体66の回動方向に沿つて円弧状に延出し、全ての接点群Xp、Xr、Xn、Xd、X2、X1、

に渡り連続した状態で形成された給電端子 ϕ_{L} 。と、この給電端子 ϕ_{L} の側方に、スイッチ本体66の回動方向に沿つて一列状に順次配列され、各接点 $X_{\text{L}1}$, $X_{\text{L}2}$, $X_{\text{L}3}$, $X_{\text{L}4}$, $X_{\text{L}5}$, $X_{\text{L}6}$ 、毎に独立した状態で形成された第1の接触端子 ϕ_{L} 。と、対応する第1の接触端子 ϕ_{L} の側方に、スイッチ本体66の回動方向に沿つて一列状に順次配列され、各接点群 $X_{\text{L}1}$, $X_{\text{L}2}$, $X_{\text{L}3}$, $X_{\text{L}4}$, $X_{\text{L}5}$, $X_{\text{L}6}$ 、毎に固有に形成され第2の接触端子 $\phi_{\text{L}1}$, $\phi_{\text{L}2}$, $\phi_{\text{L}3}$, $\phi_{\text{L}4}$, $\phi_{\text{L}5}$, $\phi_{\text{L}6}$ とから構成されている。

ここで、給電端子 ϕ_{L} は、図示しない抵抗を介して、図示しないバッテリに接続されている。また、各第1の接触端子 ϕ_{L} は、図示するように、スイッチ本体66の回動方向に沿つて延出し、一定の中心角度 θ_{L} を有する扇状（図示する状態においては、図面の都合上、矩形状にして表している。）に形成され、互いに隣接する同士が所定中心角度 θ_{L} 等間隔で離間するように設定されている。そして、各第1の接触端子 ϕ_{L} は、接触ロッド

ここで、このオフセット量（角度） θ_{L} は、第1の接触端子 ϕ_{L} の離間角度 θ_{L} よりも小さい値に設定されている。従つて、所定の走行レンジの第2の接触端子 ϕ_{L} と、隣接する走行レンジの第1の接触端子 ϕ_{L} とは、 $(\theta_{\text{L}} - \theta_{\text{L}})$ の中心角度だけ完全に離間し、また、所定の走行レンジの第1の接触端子 ϕ_{L} と、隣接する走行レンジの第2の接触端子 ϕ_{L} とは、同様に $(\theta_{\text{L}} - \theta_{\text{L}})$ の中心角度だけ完全に離間することとなる。即ち、この完全離間角度 $(\theta_{\text{L}} - \theta_{\text{L}})$ だけ、互いに隣接する走行レンジの接点 $X_{\text{L}1}$, $X_{\text{L}2}$, $X_{\text{L}3}$, $X_{\text{L}4}$, $X_{\text{L}5}$, $X_{\text{L}6}$ 間は完全に離間することになる。

尚、第16図においては、理解を容易にするため、各第2の接触端子 $\phi_{\text{L}1}$, $\phi_{\text{L}2}$, $\phi_{\text{L}3}$, $\phi_{\text{L}4}$, $\phi_{\text{L}5}$, $\phi_{\text{L}6}$ は、接触ロッド66の回動方向に関して、重ならないように配設されるよう描かれているが、実際には、第17図に示すように、接触ロッド66の走行方向に沿つて一列状に、互いに独立した状態で配列されている。また、各第2の

ド66の回動方向とは直交する方向に沿つて各々の端縁から一旦側方に向けて延出する分岐接続ライン102aと、これら分岐接続ライン102aを共通に連結し、接触ロッド66の回動方向に沿つて延出する主接続ライン102bとから構成される第1の接続ライン102により、電気的に共通に接続されており、この第1の接続ライン102の端部が第1の出力端子104として規定されている。

一方、各第2の接触端子 $\phi_{\text{L}1}$, $\phi_{\text{L}2}$, $\phi_{\text{L}3}$, $\phi_{\text{L}4}$, $\phi_{\text{L}5}$, $\phi_{\text{L}6}$ は、接触ロッド66の回動方向に沿つて延出し、上述した中心角度 θ_{L} を有する扇状に形成されると共に、操作スイッチ18の正の操作方向（ここで、この正の操作方向をパーキングレンジ「P」から前進1速レンジ「1」に向けての操作方向として規定し、逆の操作方向を前進1速レンジ「1」からパーキングレンジ「P」に向けての操作方向として規定する。）に沿つて所定中心角度 θ_{L} だけ全体的にオフセットするように設定されている。

接触端子 $\phi_{\text{L}1}$, $\phi_{\text{L}2}$, $\phi_{\text{L}3}$, $\phi_{\text{L}4}$, $\phi_{\text{L}5}$, $\phi_{\text{L}6}$ は、接触ロッド66の回動方向とは直交する方向に沿つて各々の端縁から一旦側方に向けて延出した後、接触ロッド66の回動方向に沿つて延出する接続ライン106a～106fにより各々外方に取り出されており、これら第2の接続ライン106a～106fの各々の端部が第2の出力端子108a～108fとして規定されている。

一方、上述した接触ロッド66は、スイッチ本体66が回動された状態で、常時、給電端子 ϕ_{L} と接触する第1の回動ブラシ66c₁と、第1の接触端子 ϕ_{L} に選択的に接触する第2の回動ブラシ66c₂と、第2の接触端子 $\phi_{\text{L}1}$, $\phi_{\text{L}2}$, $\phi_{\text{L}3}$, $\phi_{\text{L}4}$, $\phi_{\text{L}5}$, $\phi_{\text{L}6}$ に選択的に接触する第3の回動ブラシ66c₃とを備えており、これら第1乃至第3の回動ブラシ66c₁, 66c₂, 66c₃は、スイッチ本体66の回動に応じて一体的に移動すると共に、接触ロッド66の移動方向に直交する方向に沿つて一列状に配列されている。

ここで、第2及び第3の摺動ブラシ66c₁、66c₂は、上述した完全離間量(θ₁-θ₂)よりも小さく設定された直径を有する円形状に形成された接触端面(摺動面)を備えるように夫々構成されている。また、第1の摺動ブラシ66c₁及び第2の摺動ブラシ66c₂と、第1の摺動ブラシ66c₁と第3の摺動ブラシ66c₃とは、夫々互いに電気的に接続されている。

この結果、操作スイッチ18の操作、即ち、スイッチ本体66の回動に伴ない、第1の出力端子104及び第2の出力端子108a～108dからは、第16図のタイミングチャート部分に示す波形の信号が出力されることになる。詳細には、第1の出力端子104からは、第2の摺動ブラシ66c₁が絶縁部分に接触している間は「L」レベル信号が出力され、第1の接触端子φ₁に接触している間は、「H」レベル信号が出力されている。また、各第2の出力端子108a～108dからは、第3の摺動ブラシ66c₃が絶縁部分に

即ち、現在、例えば、ニュートラルレンジ「N」が設定された状態から、スイッチ本体66が正方向に回動された場合、第18A図に示すように、第1の出力端子104及び第2の出力端子108cから「H」レベル信号が共に出力された状態から、先ず、ニュートラルレンジ「N」の第1の接触端子φ₁から第2の摺動ブラシ66c₁が外れて、第1の出力端子104の出力が「H」レベルから「L」レベルに立ち下がり、引き続き、第3の摺動ブラシ66c₃がニュートラルレンジ「N」の第2の接触端子φ₂から外れて、第2の出力端子108cの出力が「H」レベルから「L」レベルに立ち下がる。このようにして、第1及び第2の出力端子104、108a～108dの何れからも「L」レベル信号、即ち、走行レンジ切り替え信号が出力されることになる。

この後、正方向に隣接する前進ドライブレンジ「D」の第1の接触端子φ₁に第2の摺動ブラシ66c₁が接触し、第1の出力端子104の出力

接觸してゐる間は「L」レベル信号が出力され、対応する第2の接觸端子φ₂、φ₃、φ₄、φ₅、φ₆、φ₇、φ₈に各々接觸してゐる間は「H」レベル信号が出力されている。

そして、この一実施例においては、第1の出力端子104からの「H」レベル信号と、第2の出力端子108a～108dの何れかからの「H」レベル信号とにより、操作スイッチ18により現在設定される走行レンジを示すレンジ設定信号が規定され、一方、第1の出力端子104からの「L」レベル信号と、第2の出力端子108a～108dからの「L」レベル信号とにより、操作スイッチ18により走行レンジの切り換え動作が開始された事を示す走行レンジ切り替え信号が規定されている。

ここで、スイッチ本体66の回動により、次の走行レンジが設定される場合には、第1の出力端子104及び第2の出力端子108a～108dからは、以下に述べるような順序で信号が出力されることになる。

が「L」レベルから「H」レベルに立ち上がり、引き続き、所定時間遅れた状態で、前進ドライブレンジ「D」の第2の接觸端子φ₂に第3の摺動ブラシ66c₁が接觸し、第2の出力端子108eの出力が「L」レベルから「H」レベルに立ち上ることがとなる。即ち、前進ドライブレンジを示すレンジ設定信号が出力されることになる。

一方、現在、例えば、前進ドライブレンジ「D」が設定された状態から、スイッチ本体66が逆方向に回動された場合、第18B図に示すように、第1の出力端子104及び第2の出力端子108dから「H」レベル信号が共に出力された状態から、先ず、前進ドライブレンジ「D」の第2の接觸端子φ₂から第3の摺動ブラシ66c₁が外れて、第2の出力端子108dの出力が「H」レベルから「L」レベルに立ち下がり、引き続き、第2の摺動ブラシ66c₁が前進ドライブレンジ「D」の第2の接觸端子φ₂から外れて、第1の出力端子104の出力が「H」レベルか

ら「L」レベルに立ち下がる。このようにして、第1及び第2の出力端子104, 108a～108tから何れも「L」レベル信号、即ち、走行レンジ切り換え信号が出力されることになる。

この後、逆方向に隣接するニュートラルレンジ「N」の第2の接触端子 ϕ_{12} に第3の摺動ブラシ66c₃が接触し、第2の出力端子108cの出力が、「L」レベルから「H」レベルに立ち上がり、引き続き、所定時間遅れた状態で、ニュートラルレンジ「N」の第1の接触端子 ϕ_{11} に第2の摺動ブラシ66c₂が接触し、第1の出力端子104の出力が、「L」レベルから「H」レベルに立ち上がることとなる。即ち、ニュートラルレンジを示すレンジ設定信号が出力されることになる。

この結果、詳細は後述するが、制御ユニット30は、第1及び第2の出力端子104, 108a～108tからの出力レベルの立ち上がる順序を監視し、第1の出力端子104からの出力が先に立ち上がり、引き続き第2の出力端子

断する場合と比較して、ノイズによる誤動作が発生に難くなる効果が得られることがある。即ち、信号発生機構100からの信号は、この一実施例においては、接触端子と接触ロッド66cとの接触・非接触動作に基づき変化する出力により構成されるものであるが、このような接触状態の変化に基づき信号が規定される場合には、ノイズが発生する虞が多大にある。このようなノイズが立ち上がり信号として認識されると、単一の立ち上がり信号に基づき回転方向を判断する場合には、このノイズにより回転方向が誤認識され、未だ操作スイッチ18が確定操作されていないにも拘らず自動変速機12において走行レンジの切り換え動作が開始されてしまうことになる。しかしながら、この一実施例においては、上述したように2つの立ち上がり信号に基づき回転方向を認識しているので、ノイズによる誤動作の可能性が極めて軽減され、信頼性の高い回転方向判別が行なわれることになる。

尚、第16図に示す符号aは、各々の走行レン

108a～108tの何れかからの出力が立ち上ることが検出することにより、操作スイッチ18が正方向に操作されたことを判別し、一方、第2の出力端子108a～108tの何れかからの出力が先に立ち上がり、引き続き第1の出力端子104からの出力が立ち上ることを検出することにより、操作スイッチ18が逆方向に操作されたことを判別するよう構成されている。このようにして、操作スイッチ18の操作に際して、制御ユニット30は、その行き先（即ち、停止目標位置）は当初不明ではあるが、少なくとも、操作スイッチ18の操作方向が正方向であるか逆方向であるかの認識することが出来ることになる。

また、この一実施例においては、第1の出力端子104からの出力の立ち上がりと、第2の出力端子108a～108tの何れかからの出力の立ち上がりという2つの立ち上がり信号に基づいて、操作スイッチ18の操作方向の正・逆何れかの判断を行なうように構成されている。この結果、単一の立ち上がり信号に基づき回転方向を判

ジにおける第1の接触端子 ϕ_{11} と第2の接触端子 ϕ_{12} との共通延出部分の範囲を示しており、その長さは、 $a = \theta_1 - 2 \times \theta_2$ で表されることになる。ここで、この範囲aで示す領域に対応する接触ロッド66cが至る状態において、上述したディテント機構により、操作スイッチ18においては、機械的に、走行レンジ設定位置が機械的に規定され、停止されるように設定されている。

次に、第17図を参照して、この操作スイッチ18と制御ユニット30との接続状態を説明する。

即ち、第1の接触端子 ϕ_{11} 用の出力端子104は、第1のパルス発生回路110を介して第1のオアゲート回路112の一方の入力端に接続されている。また、第2の接触端子群 $\phi_{12} \sim \phi_{14}$ 用の夫々の出力端子108a～108tは、第2のオアゲート回路114の入力端に夫々接続されており、この第2のオアゲート回路114の出力端は、第2のパルス発生回路116を介して上述した第2のオアゲート回路112の他方の入力端に

接続されている。ここで、第1及び第2のパルス発生回路110, 116は、入力信号の立ち下がりに応じて、ワンパルスを出力するように夫々構成されている。また、第1のオアゲート回路112の出力端は、制御ユニット30における制御手順を実行するCPUの第1のインタラプト端子INT₁に接続されている。

一方、第1の接触端子φ₁用の出力端子104は、第3のパルス発生回路118を介して第3のオアゲート回路120の一方の入力端に接続されている。また、第2のオアゲート回路114の出力端は、第4のパルス発生回路122を介して上述した第3のオアゲート回路120の他方の入力端に接続されている。ここで、第3及び第4のパルス発生回路118, 122は、入力信号の立ち上がりに応じて、ワンパルスを出力するように夫々構成されている。また、第3のオアゲート回路120の出力端は、制御ユニット30における制御手順を実行するCPUの第2のインタラプト端子INT₂に接続されている。

CPUは4チャネルの何れかのタイマからタイムアップ信号が入力されることにより、フェイル状態と判定して、所定のフェイルセイフ動作を実行するように設定されている。尚、各チャネルにおけるタイマは、タイマリセット信号の入力により、カウントアップ動作を停止し、初期状態に復帰して待機するように構成されている。

また、このCPU22は、サーボアンプ126を介して駆動モータ22に接続されており、このサーボアンプ126は、駆動モータ22の回転方向を規定するディレクションラッチ回路DIRと、駆動モータ22の駆動力を規定するエナーブルラッチ回路ENAと、これらディレクションラッチ回路DIRとエナーブルラッチ回路ENAの出力を増幅して駆動モータ22に伝達する増幅器AMPとを備えている。このディレクションラッチ回路DIRは、ここに、「1」信号が入力されることにより、駆動モータ22を正転駆動する正転信号を出力し、「0」信号が入力されることにより、駆動モータ22を逆転駆動する逆転信号を

また、各第2の出力端子108a～108fは、8×2のマルチブレクサ回路124の一方の入力端子群に接続され、また、第1の出力端子104と第2のオアゲート回路114の出力端とは、このマルチブレクサ回路124の他方の入力端子群に接続されている。ここで、このマルチブレクサ回路124は、これの制御端子に「L」レベル信号が入力されている場合には、一方の入力端子群に入力されている信号をCPUの入力ポートに出力し、また、これの制御端子に「H」レベル信号が入力されている場合には、他方の入力端子群に入力されている信号をCPUの入力ポートに出力するように構成されている。

ここで、このCPUには、リアルタイムカウンタRTCが接続されている。このリアルタイムカウンタRTCは、4チャネルに構成され、夫々のチャネルにおいて、対応するタイマが起動されると、予め設定された時間がタイムアップすることにより、CPUに対してタイムアップ信号が出力されるように設定されている。そして、この

出力するように構成されている。また、エナーブルラッチ回路ENAは、ここに、「1」信号が入力されることにより、所定電圧で駆動モータ22を駆動する駆動信号を出力し、「0」信号が入力されることにより、駆動モータ22に電圧を印加しないように設定されている。

尚、CPUは、後述する回転方向判別ルーチンにおいて、操作スイッチ18の回転方向が判別され、この判別された回転方向に基づいて、駆動モータ22が回転駆動された後、操作スイッチ18において新に設定された走行レンジと、自動変速機12のインヒビタスイッチ32におけるインヒビタ信号が一致した時点で、駆動モータ22の回転駆動を停止するように制御するルーチンをメインルーチンとして備えており、一方でCPUの第1または第2のインタラプト端子INT₁, INT₂にパルス信号が入力された時点において、メインルーチンがインタラプトされ、第1及び第2の割り込みルーチンを夫々別途割り込み実行するように構成されている。

次に、第19図乃至第27図を参照して、このCPUにおける制御手順を説明する。

先ず、第19図を参照して、このCPUにおけるメインルーチンを説明する。

このメインルーチンにおいては、先ず、ステップS10において、インヒビタスイッチ32からのインヒビタ信号(INH)に基づき、現在、自動変速機12において設定された走行レンジ(SR₁)を読み込み動作する。そして、ステップS12において、マルチブレクサ回路MUXの制御端子に「L」レベル信号を出力し、CPUの入力端子には、これの一方の入力端子に接続された信号、即ち、第2の出力端子108a～108fから出力された信号が入力されることになる。この後、ステップS14において、第2の出力端子108a～108fからの信号に基づいて、現在、操作スイッチ18において設定されている走行レンジ(SR₂)を読み込み動作する。

そして、ステップS16において、ステップS10で読み込んだ所の自動変速機12において設

復帰して、再び、ステップS10以下の手順を実行する。尚、このステップS24における第1のフェイル判定動作は、サブルーチンとして後述する。

一方、上述したステップS16において、NOと判断された場合、即ち、自動変速機12において設定された走行レンジ(SR₁)と、操作スイッチ18において設定されている走行レンジ(SR₂)とが一致しないと判断される場合は、以下の状態で発生することになる。即ち、運転者が走行レンジを切り換えるべく、操作スイッチ18を操作して、正方向または逆方向に隣接する次の走行レンジが新に設定された場合、この新に設定された走行レンジは、これの第1及び第2の出力端子104, 108a～108fの出力が共に立ち上がりた時点で判断され、しかも、詳細は後述するが、駆動モータ22の起動は、この両出力の立ち上がりタイミングで規定されているので、必ず、SR₁とSR₂とは不一致状態となる。

このため、不一致状態が検出された後は、両者

定された走行レンジ(SR₁)と、ステップS14で読み込んだ所の操作スイッチ18において設定されている走行レンジ(SR₂)とが一致するか否かが判断される。このステップS16においてYESと判断される場合、即ち、自動変速機12において設定された走行レンジ(SR₁)と、操作スイッチ18において設定されている走行レンジ(SR₂)とが一致すると判断される場合には、駆動モータ22を駆動して自動変速機12の走行レンジを切り換える必要が無いので、ステップS18において、操作スイッチ18が正方向に操作された事を示すフラグF(正)をリセットし、また、ステップS20において、操作スイッチ18が逆方向に操作された事を示すフラグF(逆)をリセットし、ステップS22において、サーボアンプ126のエナーブルラッシュ回路ENAに「0」信号を出力する。この結果、駆動モータ22の駆動は停止されることになる。

この後、ステップS24において、第1のフェイル判定動作を実行し、最初のステップS10に

が1レンジ分しか離れていない場合(即ち、操作スイッチ18が隣りの走行レンジまでしか操作されなかつた場合)には、両者が一致するように駆動モータ22が駆動制御され、両者が1レンジ分以上離れた場合(即ち、操作スイッチ18が隣りの走行レンジを越えて、更に遠くまで操作された場合)には、操作スイッチ18により直前に設定された走行レンジに自動変速機12の走行レンジが設定されるように駆動モータ22が制御されることになる。

即ち、ステップS16でNOと判断された場合には、ステップS26において、監視範囲を規定するフラグF(監視)が「1」であるか否かが判別される。ここで、監視範囲とは、第18A図及び第18B図に示すように、互いに隣接する走行レンジにおける最初の立ち下がり時点から、最後の立ち上がり時点まで規定されている。そして、このステップS26においては、上述したように、操作スイッチ18が隣接する走行レンジ位置で停止している場合には、既にステップS16

において $S R_1$ と $S R_0$ の不一致が検出された後であるので、必ず NO が判断されることとなり、一方、操作スイッチ 18 が隣接する走行レンジを越えて更に操作された場合には、次の監視範囲に必ず突入していることになるので、必然的に、YES が判断されることとなる。

ここで、このステップ S 26 において NO と判断された場合には、ステップ S 28 において、操作スイッチ 18 における正方向操作または逆方向操作が判別される。尚、この操作スイッチ 18 における正・逆判別は、後述する第 2 の割り込みルーチンにおいて第 1 及び第 2 の出力端子 104, 108a～108d の両方の出力が立ち上がりしたタイミングで予め実行された操作スイッチ 18 の操作方向判別ルーチンにおいて判断された結果に基づいて行なわれている。

このステップ S 28 において、正方向と判断された場合、即ち、フラグ F (正) がセットされると判断される場合には、ステップ S 30 において、サーボアンプ 126 のエナーブルラッチ回

順を実行する。尚、このステップ S 34 における第 2 のフェイル判定動作は、サブルーチンとして後述する。

ここで、上述したステップ S 10 以下の手順を実行する過程において、駆動モータ 22 の駆動に基づき、自動変速機 12 で設定された走行レンジが、隣接する次の走行レンジに近づいてはいるが、未だ操作スイッチ 18 での設定走行レンジ ($S R_0$) とインヒビタスイッチ 32 に基づく走行レンジ ($S R_1$) とが一致しない場合には、ステップ S 16 において NO が判断され、ステップ S 26、ステップ S 28、ステップ S 30 (または、ステップ S 32) が継続して実行され、引き続き駆動モータ 22 が駆動され続けることになる。

一方、自動変速機 12 での設定走行レンジが、隣接する次の走行レンジに設定されると、操作スイッチ 18 での設定走行レンジ ($S R_0$) とインヒビタスイッチ 32 に基づく走行レンジ ($S R_1$) とが一致することとなり、この結果、ス

路ENAとディレクションラッチ回路 DIR と共に「1」信号を出力する。この結果、駆動モータ 22 は、正方向に駆動され、自動変速機 12 においては、現在設定されている走行レンジから正方向に隣接する走行レンジへの切り換え動作が実行されることとなる。

一方、ステップ S 28 において、逆方向と判断された場合、即ち、フラグ F (逆) がセットされていると判断される場合には、ステップ S 32 において、サーボアンプ 126 のエナーブルラッチ回路ENAに「1」信号を、また、ディレクションラッチ回路DIRに「0」信号を出力する。この結果、駆動モータ 22 は、逆方向に駆動され、自動変速機 12 においては、現在設定されている走行レンジから逆方向に隣接する走行レンジへの切り換え動作が実行されることとなる。

そして、ステップ S 30 またはステップ S 32 が実行されると、ステップ S 34 において、第 2 のフェイル判定動作を実行し、最初のステップ S 10 に復帰して、再び、ステップ S 10 以下の手

テップ S 16 の判断が YES となる。従つて、ステップ S 18 以下が実行され、駆動モータ 22 は、ステップ S 22 の実行により停止されることとなる。

また、上述したステップ S 26 において YES と判断された場合、即ち、操作スイッチ 18 が隣接する走行レンジを飛び越して、次の監視範囲に突入していると判断される場合には、ステップ S 36 において、インヒビタスイッチ 32 からのインヒビタ信号 (INH) に基づき、現在、自動変速機 12 において設定された走行レンジ ($S R_{..1}$) を読み込み動作する。そして、ステップ S 38 において、操作スイッチ 18 により直前に設定された走行レンジ ($S R_{..1}$) を読み込む。即ち、この走行レンジ ($S R_{..1}$) は、走行スイッチ 18 が突入した監視範囲の操作方向に関して直後方に位置する走行レンジにより規定されるものである。そして、この走行レンジ ($S R_{..1}$) は、現在、自動変速機 12 において設定されている走行レンジ ($S R_{..1}$) に隣接しているか否かは

関係が無く、例えば、急速に操作スイッチ18を操作した場合には、自動変速機12側の動作が相対的に遅れて、2つの走行レンジ分以上離れてしまう場合も発生することになる。

そして、ステップS40において、ステップS36で読み込んだ所の、現在、自動変速機12において設定された走行レンジ(SR_{..})と、ステップS38で読み込んだ所の、操作スイッチ18により直前に設定された走行レンジ(SR_{..})との一致状態が判別される。このステップS40においてNOと判断される場合には、ステップS28に飛び、駆動モータ22が駆動され続け、YESと判断された場合、即ち、現在、自動変速機12において設定された走行レンジ(SR_{..})と、操作スイッチ18により直前に設定された走行レンジ(SR_{..})とが一致したと判断された場合には、ステップS18に飛び、フラグF(正)とフラグF(逆)を夫々リセットした後、駆動モータ22の駆動を停止する。

このようにして、操作スイッチ18が監視範囲

操作スイッチで設定されている走行レンジよりも前方に追い越した状態で設定され、制御不能状態に落に入る可能性がある。

具体的には、例えば、操作スイッチ18がニュートラルレンジ「N」を設定した状態から、前進ドライブレンジ「D」を越えて、これと前進2速レンジ「2」との間に位置する監視範囲まで素早く操作され、この監視範囲において、極めてゆっくりと操作された場合を想定する。この場合には、前進ドライブレンジ「D」を通過した時点で、CPUは駆動モータ22を正方向に回転するよう駆動信号を出力する。ここで、何等手段を講じないと、操作スイッチ18が前進ドライブレンジ「D」と前進2速レンジ「2」の間の監視範囲に留まっている間は停止条件が成立しないので、この監視範囲に操作スイッチ18が位置している間に、駆動モータ22は駆動を継続して、自動変速機12において設定される走行レンジは、順次正方向に切り換えられることとなる。

この結果、運転者が操作スイッチ18を前進2

内に位置する限において、自動変速機12における走行レンジは、操作スイッチ18が直前で設定した走行レンジ(SR_{..})に停止され、操作スイッチ18がこれから設定しようとする走行レンジに先走つて設定するような事態が確実に回避されることになる。

即ち、この一実施例においては、後述するように、操作スイッチ18の操作に素早く対応して自動変速機12の走行レンジの切り替え動作を実行すべく、操作スイッチ18における目標停止位置が定まらない状態において、操作スイッチ18の操作方向のみを先に読み取り、この操作方向に応じて駆動モータ22を起動させ、自動変速機12側において、切り替え動作を実行するように設定している。この結果、上述した監視範囲においては駆動モータ22の停止信号が出力されないので、仮に、この監視範囲で操作スイッチ18が極めてゆっくりと操作された場合には、駆動モータ22による走行レンジ切り替え速度の方が速くなり、自動変速機12で設定される走行レンジが、

速レンジ「2」で止めて、前進2速レンジ「2」に走行レンジを切り換えることを意図したとしても、自動変速機12においては、この前進2速レンジ「2」を通り越して、前進1速レンジ「1」が設定されることになる。即ち、操作スイッチ18において設定された走行レンジと、自動変速機12で設定された走行レンジとが不一致となり、フェイル状態が発生してしまうことになる。

しかしながら、上述したように、この一実施例においては、操作スイッチ18が監視範囲内に位置する限において、自動変速機12における走行レンジは、操作スイッチ18が直前で設定した走行レンジに停止され、一時的にこの走行レンジに設定されることになるので、操作スイッチ18がこれから設定しようとする走行レンジに先走つた状態で自動変速機12で走行レンジが設定されるような事態が確実に回避されることになる。

そして、操作スイッチ18が監視範囲内を操作されている間においては、ステップS10、ステ

ステップ S 1 2 , ステップ S 1 4 を経て、ステップ S 1 6 で N O と判別され、また、ステップ S 2 6 で Y E S と判別され、ステップ S 3 6 , ステップ S 3 8 を経て、ステップ S 4 0 で N O と判別され、ステップ S 2 8 , ステップ S 3 0 (または、ステップ S 3 2) , ステップ S 3 4 を経て、ステップ S 1 0 に戻るループが実行されることになる。尚、後述するが、操作スイッチ 1 8 がこの監視範囲内に長時間居続けるよう操作スイッチ 1 8 を操作することは、極めて異常な操作であるので、操作スイッチ 1 8 が監視範囲内に居続ける時間が所定時間以上となつた場合には、第 4 のフェイル状態が成立して、第 4 のフェイルセイフ動作が実行されるよう設定されている。

一方、操作スイッチ 1 8 が更に操作されて、監視範囲を外れて、次の走行レンジ設定位置に入り込むと、この時点で、ステップ S 1 6 において N O と判断され、上述したような操作スイッチ 1 8 が隣接する走行レンジに一つだけ切り換え操作された場合と同様にして、ステップ S 2 8 , ス

ト端子 I N T , にパルス信号が入力される毎に割り込み実行されるように設定されている。

即ち、操作スイッチ 1 8 が操作されて、現在設定されている走行レンジから外れる方向に移動すると、その操作方向が正方向であろうと逆方向であろうと、第 1 の出力端子 1 0 4 からの出力 (以下、単に第 1 の出力と呼ぶ。) Φ_1 、または第 2 のオアゲート回路 1 1 4 からの出力 (以下、単に第 2 の出力と呼ぶ。) Φ_2 において、2 回の立ち下がり状態が発生することになる。即ち、各立ち下がり状態が発生した時点で第 1 のオアゲート回路 1 1 2 から各々パルス信号が出力されることとなり、操作スイッチ 1 8 が現在設定された走行レンジから切り換えられる際には、この第 1 の割り込みルーチンが合計 2 回起動されることとなる。

先ず 1 回目の第 1 の割り込みルーチンにおいては、ステップ S 4 2 において、マルチブレクサ回路 M U X の制御端子に「 H 」レベル信号を出力し、入力ポートに第 1 の出力端子 1 0 4 からの出力及び第 2 のオアゲート回路 1 1 4 からの出力が

ステップ S 3 0 (または、ステップ S 3 2) が実行されて駆動モータ 2 2 が駆動され、この後、ステップ S 3 4 , ステップ S 1 0 , ステップ S 1 2 , ステップ S 2 4 が実行され、ステップ S 1 6 が判断されることになる。そして、自動変速機 1 2 における走行レンジが追い着いた状態で操作スイッチ 1 8 により設定された走行レンジにもたらされることにより、このステップ S 1 6 において Y E S が判断され、ステップ S 1 8 , ステップ S 2 0 , ステップ S 2 2 が実行されることにより、駆動モータ 2 2 は停止されることとなる。

以上詳述したように、このメインルーチンに示すように、操作スイッチ 1 8 が停止した位置で設定された走行レンジに、自動変速機 1 2 の走行レンジは確実に一致する状態で設定されることになる。

次に、第 2 0 図を参照して、上述したメインルーチンが実行されている間における第 1 の割り込みルーチンを説明する。この第 1 の割り込みルーチンは、第 1 7 図において、第 1 のインタラ

入力されるように設定する。そして、ステップ S 4 4 において、第 1 及び第 2 の出力 Φ_1 , Φ_2 を読み込む。

この後、ステップ S 4 6 において、ステップ S 4 4 での読み込み結果に基づいて、第 1 及び第 2 の出力 Φ_1 , Φ_2 が共に「 L 」レベルであるか否かが判別される。このステップ S 4 6 においては、第 1 のインタラプト端子 I N T , に最初のパルス信号が入力された時点においては、第 1 及び第 2 の出力 Φ_1 , Φ_2 の一方は「 L 」レベルに立ち下がつてはいるが、他方は依然として「 H 」レベルに維持されているので、必ず、 N O が判別されることになる。

そして、ステップ S 4 8 において、リアルタイムカウンタ R T C の第 1 のタイマ T 1 を起動する。ここで、この第 1 のタイマ T 1 には、操作スイッチ 1 8 が操作された場合に、第 1 及び第 2 の出力 Φ_1 , Φ_2 の一方が「 L 」レベルに立ち下がつた時点から両方が共に「 L 」レベルに至るまでの許容される時間 τ_1 が予め設定されている。

尚、この時間 t_1 をタイムアップした状態で、第1のタイマ T_1 は、CPUにタイムアップ信号を出力し、CPUはこのタイムアップ信号を受けて、後述するように、第3のフェイルセイフルーチンが割り込み実行されるよう設定されている。そして、ステップS50において、操作スイッチ18が上述した監視範囲内にあることを示すフラグF(監視)をセットして、メインルーチンにリターンする。

このように1回目の第1の割り込みルーチンにおいては、監視範囲の始点が規定され、また、第3のフェイル判定動作として、操作スイッチ18の一方の出力 Φ_{18} が「H」に留っている状態が維持されている時間のカウントを第1のタイマ T_1 で開始するよう設定されている。

一方、操作スイッチ18が更に操作されて、現在設定されている走行レンジから完全に外れる方向に移動すると、その操作方向が正方向であろうと逆方向であろうと、第1の出力 Φ_{18} または第2の出力 Φ_{19} において、2回目の立ち下がり状態が

Φ_{18} が「H」の状態から、既に共に「L」の状態に抜け出しているので、第3のフェイル判定が行なわれないようにするために、ステップS52において、リアルタイムカウンタRTCの第1のタイマ T_1 をリセットする。即ち、このように第1のタイマ T_1 をリセットすることにより、第1のタイマ T_1 はタイムカウント動作を停止し、初期状態に復帰することになる。

この後、ステップS54において、リアルタイムカウンタRTCの第2のタイマ T_2 を起動する。ここで、この第2のタイマ T_2 には、操作スイッチ18が操作されている場合において、第1及び第2の出力 Φ_{18} 及び Φ_{19} が共に「L」レベル状態が維持されることが許容される時間 t_2 が予め設定されている。尚、この時間 t_2 をタイムアップした状態で、第2のタイマ T_2 は、CPUにタイムアップ信号を出力し、CPUはこのタイムアップ信号を受けて、後述するように、第4のフェイルセイフルーチンが割り込み実行されるよう設定されている。このようにステップS54にお

発生することとなり、この時点では第1のオアダート回路112から2回目のパルス信号が出力されることとなり、この第1の割り込みルーチンが再び起動、即ち、2回目の第1の割り込みルーチンが起動されることとなる。

ここで、この2回目の第1の割り込みルーチンにおいては、先ず、1回目と同様にステップS42において、マルチブレクサ回路MUXの制御端子に「H」レベル信号を出力し、ステップS44において、第1の出力 Φ_{18} 及び第2の出力 Φ_{19} を読み込む。そして、ステップS46において、ステップS44での読み込み結果に基づいて、第1及び第2の出力 Φ_{18} 、 Φ_{19} が共に「L」レベルであるか否かが判別される。このステップS46においては、第1のインターブト端子INT₁に2回目のパルス信号が入力された時点においては、第1及び第2の出力 Φ_{18} 、 Φ_{19} は共に「L」レベルに立ち下がっているので、必ず、YESが判別されることになる。

そして、操作スイッチ18の一方の出力 Φ_{18}

において第2のタイマ T_2 を起動させた後に、メインルーチンにリターンする。

即ち、この2回目の第1の割り込みルーチンにおいては、第1のタイマ T_1 をリセットして、操作スイッチ18の一方の出力 Φ_{18} が「H」に留っている状態が維持されている時間のカウントを停止すると共に、第4のフェイル判定動作として、操作スイッチ18の両出力 Φ_{18} 、 Φ_{19} が共に「L」である状態が維持されている時間のカウントを第2のタイマ T_2 で開始するよう設定されている。

次に、第21図を参照して、上述したメインルーチンが実行されている間における第2の割り込みルーチンを説明する。この第2の割り込みルーチンは、第17図において、第2のインターブト端子INT₂にパルス信号が入力される毎に割り込み実行されるよう設定されている。

即ち、操作スイッチ18が操作されて、現在設定されている走行レンジから外れる方向に移動して、隣接する走行レンジに入り込もうとする時、

その操作方向が正方向であろうと逆方向であろうと、第1の出力端子104からの出力 Φ_1 、または第2のオアゲート回路114からの出力 Φ_2 において、2回の立ち上がり状態が発生するが、各立ち上がり状態が発生した時点で、第3のオアゲート回路120から各々パルス信号が出力されることがとなる。即ち、操作スイッチ18が現在設定されている走行レンジから隣接する走行レンジに切り換えられる際に、この第2の割り込みルーチンが合計2回起動されることとなる。

ここで、1回目の第2の割り込みルーチンにおいては、先ず、ステップS56において、マルチブレクサ回路MUXの制御端子に「H」レベル信号を出力し、入力ポートに第1及び第2の出力 Φ_1 、 Φ_2 が入力されるように設定する。そして、ステップS58において、第1及び第2の出力 Φ_1 、 Φ_2 を読み込む。

そして、引き続くステップS60において、出力の変化状態が判別される。ここで、この出力の変化状態は、第1の出力 Φ_1 が「H」、第2の出

が行なわれないようにする。即ち、第2のタイマT₂は、リセットされることよりタイムカウント動作を停止し、初期状態に復帰することになる。そして、引き続くステップS66において、リアルタイムカウンタRTCの第3のタイマT₃を起動する。

ここで、この第3のタイマT₃には、操作スイッチ18が操作された場合に、 Φ_1 及び Φ_2 の一方が「H」レベルに立ち上がった時点から両方が共に「H」レベルに至るまでに許容される時間 t_s が予め設定されている。尚、この時間 t_s をタイムアップした状態で、第3のタイマT₃は、CPUにタイムアップ信号を出力し、CPUはこのタイムアップ信号を受けて、後述するように、第5のフェイルセイフルーチンが割り込み実行されるよう設定されている。そして、このようにステップS66で第3のタイマT₃を起動した後、メインルーチンにリターンする。

一方、上述したステップS60において第2の変化態様と判定された場合には、2回目の割り込

力 Φ_1 が「L」になる第1の変化態様と、第1の出力 Φ_1 が「H」、第2の出力 Φ_2 が「L」になる第2の変化態様と、両出力 Φ_1 、 Φ_2 が共に「H」になる第3の変化態様の3種類がある。しかしながら、この第2の割り込みルーチンは、1回目であるので、論理的に、第1及び第2の変化態様しか発生し得ないものである。そして、このステップS60において第1の変化態様と判定された場合には、2回目の割り込みルーチンが起動された際ににおいて、操作スイッチ18の操作方向が正方向であると判定されることを意味しているので、ステップS62において、予備的に正方向を規定するフラグF(T正)をセットする。

この後、ステップS64において、第2のタイマT₂をリセットする。即ち、この第2の割り込みルーチンが起動されることは、少なくとも一方の出力 Φ_1 、 Φ_2 が「H」レベルに立ち上がったことを意味しているので、両出力 Φ_1 、 Φ_2 が共に「L」である時間をカウントしている第2のタイマT₂をリセットし、第4のフェイル判定動作

が起動された際ににおいて、操作スイッチ18の操作方向が逆方向であると判定されることを意味しているで、ステップS68において、予備的に逆方向を規定するフラグF(T逆)をセットし、上述したステップS64に飛び、ステップS64及びステップS66を順次実行してメインルーチンにリターンする。

このように1回目の第2の割り込みルーチンにおいては、第5のフェイル判定動作として、操作スイッチ18の一方の出力 Φ_1 、 Φ_2 が「L」である状態が維持されている時間のカウントを第3のタイマT₃で開始するように設定されている。

一方、操作スイッチ18が更に操作されて、次に設定される走行レンジに完全に入り込む方向に移動すると、その操作方向が正方向であろうと逆方向であろうと、第1の出力 Φ_1 または第2の出力 Φ_2 において、2回目の立ち上がり状態が発生することとなり、この時点で第3のオアゲート回路120から2回目のパルス信号が出力されるこ

ととなり、この第2の割り込みルーチンが再び起動、即ち、2回目の第2の割り込みルーチンが起動されることとなる。

ここで、この2回目の第2の割り込みルーチンにおいては、先ず、1回目と同様にステップS56及びステップS58が順次実行され、ステップS60においては、第3の変化態様、即ち、両出力 Φ_1 、 Φ_2 が共に「H」に立ち上がったことが判定される。この判定の成立は、操作スイッチ18が上述した監視範囲から抜け出したことを意味しているので、ステップS70において監視範囲を規定するフラグF(監視)をリセットする。そして、引き続くステップS72において、操作スイッチ18の操作方向の正・逆が判断される。

即ち、1回目の第2の割り込みルーチンで予備フラグF(T正)がセットされている状態で、ステップS60において第3の変化態様が判断された場合には、このステップS72において、操作スイッチ18の操作方向は正方向であると判断さ

た場合には、上述したステップS72において、操作スイッチ18の操作方向は逆方向であると判断され、ステップS82において、操作スイッチ18の操作方向が逆方向であることを示すフラグF(逆)をセットし、ステップS84において、正方向であることを示すフラグF(正)をリセットすると共に、ステップS86において、予備フラグF(T逆)をリセットする。

この後、上述したステップS80に飛んで、リアルタイムカウンタRTCの第3のタイマT₃をリセットする。即ち、このように第3のタイマT₃をリセットした後、メインルーチンにリターンする。

このようにして、2回目の第2の割り込みルーチンにおいては、第3のタイマT₃をリセットして操作スイッチ18の一方の出力 Φ_1 、 Φ_2 が「L」である状態が維持されている時間のカウントを停止すると共に、操作スイッチ18の操作方向が正・逆何れであるかを規定している。この結果、先にメインルーチンのステップS28におい

れ、ステップS74において、操作スイッチ18の操作方向が正方向であることを示すフラグF(正)をセットし、ステップS76において、逆方向であることを示すフラグF(逆)をリセットすると共に、ステップS78において、予備フラグF(T正)をリセットする。

この後、上述したステップS60において、両出力 Φ_1 、 Φ_2 が共に「H」に変化したことが認識されたのであるから、第5のフェイル判定が行なわれないようにするために、ステップS80において、リアルタイムカウンタRTCの第3のタイマT₃をリセットする。即ち、このように第3のタイマT₃をリセットすることにより、第3のタイマT₃はタイムカウント動作を停止し、初期状態に復帰することになる。そして、このステップS80において、第3のタイマT₃をリセットした後、メインルーチンにリターンする。

一方、1回目の第2の割り込みルーチンで予備フラグF(T逆)がセットされている状態で、ステップS60において第3の変化態様が判断され

て説明したように、操作スイッチ18の操作における最終目的位置(走行レンジ)が判明していない状態であつても、少なくとも、この操作スイッチ18の操作方向が判明したとして、目的の走行レンジが不明の状態で、先ずは、操作スイッチ18の操作方向に応じて、駆動モータ22を起動して、自動変速機12における走行レンジの切り換え動作を開始する制御が実行されることになる。

この結果、この一実施例においては、操作スイッチ18を急速に操作したとしても、この急速な操作に追従した状態で、自動変速機12においても走行レンジの切り換え動作が開始され、運転者の走行レンジの切り換え動作にレスポンス良く反応した所の自動変速機12における実際の走行レンジの切り換え動作が達成されることになる。

次に、上述したメインルーチンで説明したステップS24における第1のフェイル判定のサブルーチンを第22図を参照して説明する。この第1のフェイル判定においては、駆動モータ22の

停止状態が理論的に達成された後において、その停止時における振動状態が収束するに要する時間や、許容し得るオーバーシュートやアンダーシュートが、上述したディテント機構により、機械的に補正されるのに要する時間を充分に見込んだ時間 t_4 を設定したとしても、その設定時間 t_4 を越えて、駆動モータ22が動作し続けている場合には、異常状態が発生したとして、フェイル判定するように設定されている。

即ち、メインルーチンにおいてステップS22が実行し終えると、第22図に示すように、まず、ステップS24Aにおいて、停止状態の発生を示すフラグF(停止)がセットされているか否かが判別される。このステップS24Aが最初に判別される状態においては、予めこのフラグFF(停止)はセットされていないので、必ずNOと判断される。そして、ステップS24Bにおいて、このフラグF(停止)がセットされ、ステップS24Cにおいて、リアルタイムカウンタRTCの第4のタイマT₄を起動する。

このステップS24DにおいてYESと判断される場合、即ち、駆動モータ22が動作し続いていると判断される場合には、第4のタイマT₄はリセットされることなく、メインルーチンにリターンする。一方、ステップS24DにおいてNOと判断される場合、即ち、駆動モータ22の動作が停止していると判断される場合には、第1のフェイル判定を停止させるために、ステップS24Eにおいて、第4のタイマT₄をリセットする。即ち、このように第4のタイマT₄をリセットすることにより、第4のタイマT₄はタイムカウント動作を停止し、初期状態に復帰することになる。そして、このステップS24Eにおいて、第4のタイマT₄をリセットした後、メインルーチンにリターンする。

このように、第1のフェイル判定のサブルーチンを構成しているので、上述した設定時間 t_4 を越えて、駆動モータ22が動作し続けている場合、即ち、ステップS24Eが実行されないと、第4のタイマT₄からカウントアップ信号がCPUに

ここで、この第4のタイマT₄には、上述した所定時間 t_4 が予め設定されている。尚、この時間 t_4 をタイムアップした状態で、第3のタイマT₃は、CPUにタイムアップ信号を出力し、CPUはこのタイムアップ信号を受けて、後述するように、第1のフェイルセイフルーチンが割り込み実行されるよう設定されている。そして、このようにステップS24Cで第4のタイマT₄を起動した後、メインルーチンにリターンする。

一方、この第1のフェイル判定サブルーチンが2回目以降実行される際においては、最初のサブルーチンにおけるステップS24Bにおいて、フラグF(停止)がセットされているので、上述したステップS24Aにおいて、NOが判断されることになる。そして、このステップS24AにおいてNOが判断されると、ステップS24Dにおいて、駆動モータ22が動作しているか否かが判断される。この判断は、例えば、駆動モータ22に取り付けられたエンコーダ36の出力を検出することにより行なわれることになる。

出力され、CPUはフェイル判定することになる。

次に、上述したメインルーチンで説明したステップS34における第2のフェイル判定のサブルーチンを第23図を参照して説明する。この第2のフェイル判定においては、上述した第2の割り込みルーチンにおける操作スイッチ18の操作方向判別ルーチンにおいて判別された操作スイッチ18の操作方向と、実際に駆動モータ22が駆動している方向とが不一致である場合には、異常状態が発生したとして、フェイル判定するよう設定されている。

即ち、上述したメインルーチンにおいてステップS30またはステップS32が実行されると、まず、ステップS34Aにおいて、駆動モータ34のエンコーダ36の出力状態が読み込まれ、ステップS34Bにおいて、読み込まれたエンコーダ36の出力に基づき、駆動モータ22の回転方向が判別される。そして、ステップS34Cにおいて、この駆動モータ22の回転方向が正

方向であると判断される場合には、ステップ S 34 Dにおいて、操作スイッチ 18 の操作方向が正方向であることを示すフラグ F (正) がセットされているか否かが判別される。

このステップ S 34 Dにおいて、YES と判断される場合、即ち、駆動モータ 22 の回転方向も、操作スイッチ 18 の操作方向も共に正方向であると判断される場合には、何等問題がないので、メインルーチンにリターンする。一方、ステップ S 34 Dにおいて、NO と判断される場合、即ち、駆動モータ 22 の回転方向が正方向であるものの、操作スイッチ 18 の操作方向が逆方向であり、両者が不一致であると判断される場合には、異常状態が発生していると判断され、ステップ S 34 Eにおいて、第 2 のフェイルセイフ動作を実行して、ステップ S 34 Fにおいて警報動作を実行して、運転者にフェイル状態が発生し、このフェイル状態に基づきフェイルセイフ動作が実行されていることを報知し、メインルーチンにリターンする。

説明する。

先ず、第 20 図を参照して第 1 の割り込みルーチンにおいて説明したように、操作スイッチ 18 が操作され、現在設定されている走行レンジが切り換えられる際には、必ず、第 1 及び第 2 の出力 ϕ_1, ϕ_2 が共に「H」である状態から、一方が「L」である状態を通過することになるが、この一方の出力 ϕ_1, ϕ_2 が「L」になつてから第 1 のタイマ T_1 がリセットされずに、所定時間 t_1 が経過した場合、即ち、操作スイッチ 18 が一方の出力 ϕ_1, ϕ_2 から「L」を出力するような不安定な位置に所定時間 t_1 以上保持されている場合には、異常な操作が行なわれている、または、出力状態が異常であり、第 3 のフェイル状態が発生したことを意味することになる。

従つて、所定時間 t_1 が経過した時点で、第 1 のタイマ T_1 は CPU に向けてタイムアップ信号を出力し、CPU はこのタイムアップ信号を受けて、第 1 のタイマ割り込みルーチンが起動される。この第 1 のタイマ割り込みルーチンは、第

一方、上述したステップ S 34 Cにおいて、この駆動モータ 22 の回転方向が逆方向であると判断される場合には、ステップ S 34 Fにおいて、操作スイッチ 18 の操作方向が逆方向であることを示すフラグ F (逆) がセットされているか否かが判別される。

このステップ S 34 Fにおいて、YES と判断される場合、即ち、駆動モータ 22 の回転方向も、操作スイッチ 18 の操作方向も共に逆方向であると判断される場合には、何等問題がないので、メインルーチンにリターンする。一方、ステップ S 34 Fにおいて、NO と判断される場合、即ち、駆動モータ 22 の回転方向が逆方向であるものの、操作スイッチ 18 の操作方向が正方向であり、両者が不一致であると判断される場合には、異常状態が発生していると判断され、上述したステップ S 34 E に飛び、フェイルセイフ動作を実行して、メインルーチンにリターンする。

次に、第 24 図乃至第 27 図を参照して、第 1 及び第 3 乃至第 5 のフェイルセイフ制御について

24 図に示すように、先ず、ステップ S 88 において、フェイルセイフ動作を実行し、ステップ S 90 において、警報動作を実行して、運転者にフェイル状態が発生し、このフェイル状態に基づきフェイルセイフ動作が実行されていることを報知し、メインルーチンにリターンする。

一方、第 20 図及び第 21 図を参照して第 1 及び第 2 の割り込みルーチンに渡り説明したように、操作スイッチ 18 が操作され、次に設定される走行レンジに切り換えられるまでに、必ず、第 1 及び第 2 の出力 ϕ_1, ϕ_2 が共に「L」である状態が発生するが、この両方の出力 ϕ_1, ϕ_2 が共に「L」になつてから第 2 のタイマ T_2 がリセットされずに、所定時間 t_2 が経過した場合、即ち、操作スイッチ 18 が両方の出力 ϕ_1, ϕ_2 から「L」を出力するような不安定な位置に所定時間 t_2 以上保持されている場合には、異常な操作が行なわれている、または、出力状態が異常であり、第 4 のフェイル状態が発生したことを意味することになる。

従つて、所定時間 t_1 が経過した時点で、第2のタイマT₂はCPUに向けてタイムアップ信号を出力し、CPUはこのタイムアップ信号を受けて、第2のタイマ割り込みルーチンが起動される。この第2のタイマ割り込みルーチンは、第25図に示すように、先ず、ステップS92において、フェイルセイフ動作を実行し、ステップS94において、警報動作を実行して、運転者にフェイル状態が発生し、このフェイル状態に基づきフェイルセイフ動作が実行されていることを報知し、メインルーチンにリターンする。

また、第21図を参照して第2の割り込みルーチンにおいて説明したように、操作スイッチ18が操作され、現在設定されている走行レンジから次の走行レンジが切り換え設定される際には、必ず、第1及び第2の出力 ϕ_1 、 ϕ_2 が共に「L」である状態から、一方が「H」である状態を通過することになるが、この一方の出力 ϕ_1 、 ϕ_2 が「H」になってから第3のタイマT₃がリセットされずに、所定時間 t_2 が経過した場合、即ち、

範囲を通過するに許容される最大時間として規定されることになる。即ち、操作スイッチ18が監視範囲に留まる状態が長時間に渡ると、操作スイッチ18で設定される目標走行レンジが不明である状態が長時間に渡ることを意味することになり、この結果、上述したように、操作スイッチ18が直前に通過した走行レンジに、自動変速機12の走行レンジは一時的に設定されることになる。しかしながら、この自動変速機12で一時的に設定された走行レンジは、運転者が設定しようとする走行レンジでは決して無いので、このような運転者の意図していない走行レンジへの設定状態は、例え一時的ではあるものの、極力避けなければならない。このような観点から、所定時間 t_1 、 t_2 、 t_3 の合計した値は所定の値に制限されるように設定されている。

最後に、第22図を参照して上述したように、論理的に駆動モータ22の停止条件が成立した後において、第4のタイマT₄がリセットされずに、所定時間 t_4 が経過した場合、即ち、駆動

操作スイッチ18が一方の出力 ϕ_1 、 ϕ_2 から「H」を出力するような不安定な位置に所定時間 t_4 以上保持されている場合には、異常な操作が行なわれている、または、出力状態が異常であり、第5のフェイル状態が発生したことを意味することになる。

従つて、所定時間 t_4 が経過した時点で、第3のタイマT₅はCPUに向けてタイムアップ信号を出力し、CPUはこのタイムアップ信号を受けて、第3のタイマ割り込みルーチンが起動される。この第3のタイマ割り込みルーチンは、第26図に示すように、先ず、ステップS96において、フェイルセイフ動作を実行し、ステップS98において、警報動作を実行して、運転者にフェイル状態が発生し、このフェイル状態に基づきフェイルセイフ動作が実行されていることを報知し、メインルーチンにリターンする。

尚、これあ第1乃至第3のタイマT₁、 T_2 、 T_3 で夫々設定された所定時間 t_1 、 t_2 、 t_3 は、その合計した値が、操作スイッチ18が監視

モータ22が論理的に停止したはずなのに、所定時間 t_4 を越えて尚、実際に動作し続いている場合には、第1のフェイル状態が発生したことを意味することになる。

従つて、所定時間 t_4 が経過した時点で、第4のタイマT₅からCPUに向けてタイムアップ信号を出力し、CPUはこのタイムアップ信号を受けて、第4のタイマ割り込みルーチンが起動される。この第4のタイマ割り込みルーチンは、第27図に示すように、先ず、ステップS100において、フェイルセイフ動作を実行し、ステップS102において、警報動作を実行して、運転者にフェイル状態が発生し、このフェイル状態に基づきフェイルセイフ動作が実行されていることを報知し、メインルーチンにリターンする。

尚、この一実施例においては、上述した第1乃至第5のフェイルセイフ動作は、共に、駆動モータ22への電源供給カットにより達成されるよう設定されている。ここで、運転者は、このようにフェイルセイフ動作が実行された後において、

フェイルセイフ状態を解除して、再び、自動車を走行させたい場合には、先ず、運転者は、IGスイッチをオフし、その後、IBスイッチを再オン動作することにより、CPUは初期状態に復帰するので、自動的にフェイルセイフ状態も解消されることになる。

この復帰状態で自動車を走行させ、操作スイッチ18を操作して走行レンジの切り替え動作を実行した場合に、再度フェイルセイフ動作が実行された場合には、操作スイッチ18を介しての走行レンジの切り替え動作は不可能となる。この場合には、カウルパネルロア54に配設した蓋部材54aを取り外し、手動駆動機構38を露出させ、切り替えレバー50を制御位置から切断位置に回動して、クラッチ機構34を切断状態と共に、レンチ48を回動板40の嵌合穴40aに嵌合させ、このレンチ48を介して回動板40を回動して、任意の走行レンジを設定することにより、自動変速機12での走行レンジを手動により切り替え操作することが出来ることになる。

38におけるディテント機構(図示せず)やインヒビタスイッチ32自身に備えられたディテント機構(図示せず)により、機械的に拘束された状態で、目標走行レンジに正確に停止して、保持されるよう設定されている。

このように駆動モータ22を制御して、自動変速機12における走行レンジが操作スイッチ18により設定された走行レンジに正確に一致するよう設定されているが、種々の条件により、駆動モータ22におけるオーバシユートまたはアンダーシュートが発生し、自動変速機12における走行レンジが正確に規定されない事態が発生する虞がある。

このような駆動モータ22におけるオーバシユートやアンダーシュートの発生は、駆動モータ22に接続されたボテンショメータの出力に基づき検出されており、また、そのオーバシユート量及びアンダーシュート量も測定されている。そして、このようなオーバシユートやアンダーシュートの発生が検出された場合には、そのオーバシ

ここで、上述したCPUにおけるメインルーチンにおいて、現在切り換えられつつある自動変速機12における走行レンジを、操作スイッチ18により設定された目標走行レンジ位置に正確に位置決め停止させるために、この一実施例においては、次のように構成されている。

即ち、先ず、操作スイッチ18における目標走行レンジの設定は、走行レンジ位置で停止した操作スイッチの停止時間を監視し、この停止時間が所定時間以上となつた時点で、この停止した位置の走行レンジが目標走行レンジであると判別する。そして、この判別された目標走行レンジが、現在、自動変速機12において設定されている走行レンジを2レンジ以上離れている場合には、目標走行レンジよりも1レンジだけ手前側の走行レンジを示す信号がインヒビタスイッチ32から出力された時点で、駆動モータ22を所謂チョッピング制御して、駆動モータ22への通電時間をパルス的に短くすることにより実質的に減速させ、上述したディテント機構76の他、手動駆動機構

ユート量及びアンダーシュート量に比例して設定された通電時間だけ、オーバシユートした場合には、今までの回転方向とは反対側の方向に回転するように駆動モータ22に通電され、一方、アンダーシュートした場合には、今までの回転方向と同一方向に回転するように駆動モータ22に通電されるよう設定されている。

このようにして、この一実施例においては、仮に、オーバシユートやアンダーシュートが発生したとしても、その位置偏倚は確実に治癒されることとなり、正確な位置決め状態が達成されることになる。

尚、この治癒動作に時間が掛り過ぎたり、治癒出来る範囲を越えてオーバシユート及びアンダーシュートが発生した場合には、論理的に停止条件が成立した後において、尚、駆動モータ22が駆動され続けることになるので、上述した第1のフェイル判定がなされることになる。

また、この一実施例においては、インヒビタスイッチ32において、所定幅を有するインヒビタ

接点をインヒビタ摺動端子が通過して、両者が接触している間、インヒビタ信号を出力するように構成されている。ここで、このインヒビタ摺動端子がインヒビタ接点に接触し始めた時点における、ポテンションメータの原点位置からの距離を L_1 と規定し、インヒビタ摺動端子がインヒビタ接点から外れる時点における、ポテンションメータの原点位置からの距離を L_2 と規定し、インヒビタスイッチ32における各走行レンジを規定する停止位置までのポテンションメータの原点位置からの距離を L_3 。とすると、この距離 L_3 は、

$$L_3 = \frac{L_1 + L_2}{2}$$

となるように、各インヒビタ接点をインヒビタ摺動端子が通過する毎に補正・設定している。

この結果、駆動モータ22とポテンションメータとの間に相対位置の変化が発生したとしても、常時、各走行レンジを規定する停止位置は演算・更新されているので、正確な位置決め動作が達成されることになる。

そして、このCPUは、操作スイッチ18により設定された走行レンジが、インヒビタスイッチ32から出力されるインヒビタ信号に基づき規定される走行レンジを超えた場合、即ち、操作スイッチ18の操作位置が、自動変速機12における操作位置と交わって、反対側に抜け出た場合において、初めて、上述した逆転指示に基づき、駆動モータ22を逆転方向に駆動するように設定されている。

このように構成することにより、操作スイッチ18により設定された走行レンジ位置よりも自動変速機12における走行レンジ位置が先行した状態で設定されることが、確実に防止され、良好な制御状態が維持されることになる。

この発明は、上述した一実施例の構成に限定されることなく、この発明の要旨を逸脱しない範囲で種々変形可能であることは言うまでもない。

例えば、上述した一実施例においては、操作スイッチ18は、ロータリ式スイッチから構成されるように説明したが、この発明は、このような構

また、この一実施例のCPUにおいては、操作スイッチ18が操作され始め、この操作スイッチ18により設定された走行レンジが、自動変速機12における走行レンジ、即ち、インヒビタスイッチ32からのインヒビタ信号に基づく走行レンジよりも1レンジ分以上離れた状態において、操作スイッチ18が逆方向に操作された場合には、詳細には、例えば、第1の出力 ϕ_1 が「H」から「L」に立ち上がった後に、第2の出力 ϕ_2 が「L」から「H」に立ち上がる事が検出される事により、操作スイッチ18の正方向の操作が判別された状態において、次の立ち上がり検出に際して、先ず、第2の出力 ϕ_2 が「L」から「H」に立ち上がり、続いて、第1の出力 ϕ_1 が「L」から「H」に立ち上がった場合には、操作スイッチ18の逆転操作が判別されることになる。

このような操作スイッチ18の逆転操作が判別された場合には、CPUは、この逆転検出を一旦無視し、駆動モータ22を逆転駆動させずに、現在の駆動方向を維持するよう構成されている。

成に限定されることなく、第28図に第1の変形例として示すように、操作スイッチ18'は、スライド式スイッチから構成され、このスライド式操作スイッチ18'は、傾斜した移動軸線Sに沿ってスライド可能に取り付けられ、このスライド式操作スイッチ18'の移動軸線は、図示するように上端を前方に偏倚させた状態で斜めに設定され、パーキングレンジ「P」及び後退レンジ「R」が上方前方に配置されている。詳細には、ニュートラルレンジ「N」から前進1速レンジ「1」までの走行レンジは、ステアリングホイール56を握った状態の左手の中指を伸ばして切り替え操作することが出来るように、伸ばした中指の届く操作範囲の内側に配設されるように設定され、一方、パーキングレンジ「P」及び後退レンジ「R」は、上述した中指の操作範囲の外側に配設されるように設定されている。

特に、この第1の変形例においても、ニュートラルレンジ「N」と後退レンジ「R」との間の離間距離d₁は、ニュートラルレンジ「N」と前進

ドライブレンジ「D」との間の離間距離 d 、よりもかなり長く設定されている。このようにして、上述した一実施例と同様に、左手がステアリングホイール 56 を握った状態で、操作スイッチ 18においてパーキングレンジ「P」及び後退レンジ「R」への切り替え動作が不可能となるように構成され、前進走行中における後退動作やパーキング動作等、危険を伴なうような誤操作が確実に防止されることとなる。

また、上述した一実施例においては、ステアリングコラム 58 の左側面に配設された操作スイッチ 18 とワイバ操作レバー 62 との相対位置関係は、第 5 図に示すように、手前側下方に操作スイッチ 18 を、また、手前側上方にワイバ操作レバー 62 を夫々配設するように説明したが、この発明は、このような構成に限定されることなく、第 29 図に第 2 の変形例として示すように、操作スイッチ 18 はステアリングコラム 58 の左側面の手前側下方に配設することは変わらないが、ワイバ操作レバー 62 は向う側上方に配設するよう

構成することにより、このステアリングホイール 56' の空間部を通して、確実に操作スイッチ 18 を見通すことが出来るようになる。

また、上述した一実施例においては、操作スイッチ 18 において設定された走行レンジを示すための信号発生機構 100 は、ステアリングコラム 58 の左側面に規定された絶縁部分上に配設された接点群 X_p, X_n, X_s, X_o, X_z, X_t と、スイッチ本体 66 の外方フランジ部 66a に固定され、スイッチ本体 66 の回動動作に応じて、接点群 X_p, X_n, X_s, X_o, X_z, X_t に順次接触する接触ロッド 66c とから構成されるように説明したが、この発明はこのような構成に限定されることなく、第 31 図に第 4 の変形例として示すように構成しても良い。

即ち、この第 4 の変形例としての信号発生機構 100' においては、第 31 図に示すように、外方フランジ部 66a がスリット円板として薄板から形成されており、このスリット円板 66a には、同心状に設定された 4 本の軌跡 L_1 , L_2 ,

構成しても良い。このように第 2 の変形例を構成することにより、少なくとも操作スイッチ 18 を介して走行レンジの切り替え作業を実行している際に、誤ってワイバ操作レバー 62 を操作してしまう虞が確実に防止されることになる。

更に、上述した一実施例においては、ステアリングホイール 56 は、その略中立位置において、操作スイッチ 18 の取付リング 64 の周面に描かれた走行レンジを示す英数字である「N」、「D」、「2」を、運転席に着座した運転者が正面を注視した状態において、見通すことが出来るように、2 時方向、6 時方向、10 時方向の 3 方向に沿つて夫々延出するスポーク 56a, 56b, 56c を備えるように説明したが、この発明は、このような構成に限定されることなく、例えば、第 30 図に第 3 の変形例として示すように、このステアリングホイール 56' は、3 時方向及び 6 時方向の 2 方向に沿つて夫々延出するスポーク 56d, 56e を備えるように構成しても良い。このようにステアリングホイール 56' を

L_1 , L_2 , L_3 が半径方向外方から内方に向けて順次等間隔に規定されている。一方、各走行レンジに対応した半径上であつて、上述した 4 本の軌跡 L_1 , L_2 , L_3 , L_4 の交点には、以下の表に示す態様で、スリットが形成されている。

表

	P	R	N	D	2	1
L_1	1	1	0	0	1	1
L_2	0	1	1	1	1	0
L_3	0	0	0	1	1	1
L_4	1	1	1	1	1	1

尚、この表において、「0」で示される部分にはスリットが形成されておらず、また、「1」で示される部分にはスリットが形成されている。また、各走行レンジは、対応する第 1 乃至第 3 の軌跡 L_1 , L_2 , L_3 における「0」、「1」で示されるコードにより固有に規定されるよう設定さ

れている。尚、この表から明かなように、このコードはグレイコードで表されている。

そして、この第4の変形例においては、各走行レンジにおいて第1乃至第3の軌跡 ϕ_1 , ϕ_2 , ϕ_3 に形成されたスリット列が、上述した一実施例における第2の接触端子 ϕ_{2P} , ϕ_{2N} , ϕ_{3P} , ϕ_{3N} , ϕ_{4P} , ϕ_{4N} に各々対応するように規定され、第4の軌跡 ϕ_4 におけるスリットが、上述した一実施例における第1の接触端子 ϕ_1 に対応するように規定されている。即ち、第1乃至第3の軌跡 ϕ_1 , ϕ_2 , ϕ_3 に形成されたスリット列を構成する各スリットは、第32図に示すように、同一中心角度を有する扇型に形成され、且つ、各スリットの前端及び後端は、各走行レンジ毎に、各々同一半径上に位置するように設定されている。一方、第4の軌跡 ϕ_4 に形成された各スリットは、その中心角度を、第1乃至第3の軌跡 ϕ_1 , ϕ_2 , ϕ_3 に形成されたスリット列を構成する各スリットの中心角度と同一の扇型に形成されるものの、第1乃至第3の軌跡 ϕ_1 , ϕ_2 ,

例に示すように光学式に構成することにより、上述した機械接触式の信号発生機構100の場合と全く同様に動作することが出来ると共に、機械接触式の場合と比較して、接触開始時期または接触終了時期におけるノイズの発生が無く、信頼性の高い動作が達成されることになる。

また、上述した機械接触式の信号発生機構100においても、各走行レンジを示す第2の接触端子 ϕ_{2P} , ϕ_{2N} , ϕ_{3P} , ϕ_{3N} , ϕ_{4P} , ϕ_{4N} をグレイコード化した状態で構成することも可能である。

また、上述した一実施例においては、フェイルセイフ動作として、駆動モータ22への電源供給をカットするように説明したが、この発明は、このような構成に限定されることなく、例えば、自動变速機12の油圧バルブ16を切り換えるための駆動モータとして、上述した駆動モータ22の他に、フェイルセイフ用の補助駆動モータを更に備え、通常は、駆動モータ22により自動变速機12における走行レンジの切り換え動作を行なう

。に形成されたスリット列を構成する各スリットに対して、周方向に沿って所定距離だけ同一方向（この一実施例においては、反時計方向）にオフセットするように設定されている。

また、第31図に示すように、スリット円板66aに対向したステアリングコラム58の左側面には、4つのフォトカプラ128, 130, 132, 134が、夫々第1乃至第4の軌跡 ϕ_1 , ϕ_2 , ϕ_3 , ϕ_4 に対応した状態で、同一半径上を配設されている。ここで、各フォトカプラ128, 130, 132, 134は、スリット円板66aの対応する軌跡 ϕ_1 , ϕ_2 , ϕ_3 , ϕ_4 に向けて光を放射する発光素子128a, 130a, 132a, 134aと、対応する128a, 130a, 132a, 134aからの光であつて、対応する軌跡 ϕ_1 , ϕ_2 , ϕ_3 , ϕ_4 上に形成されたスリットを透過してきた光のみを受光する受光素子128b, 130b, 132b, 134bとから構成されている。

このように信号発生機構100'を第4の変形

よう設定し、フェイル判断がなされた場合に、この駆動モータ22への電源供給をカットしつつ、補助駆動モータへ電源を供給して、自動变速機12をこの補助駆動モータにより駆動するフェイルセイフ動作も考えられる。

このように2つの駆動モータを備える場合、セイフ判断がなされた場合において、補助駆動モータは、操作スイッチ18における設定位置に拘らず、所定の走行レンジ、例えば、前進ドライブレンジ「D」に強制的に切り換える動作を実行するようにハードウェアを備えるようにしても良いし、また、CPUをフェイルセイフ用に更に備え（即ち、2CPU/2駆動モータタイプ）、メインのCPUにおいてフェイル判断がなされた場合に、このフェイルセイフ用のCPUにより、補助駆動モータを駆動制御するようなフェイルセイフ動作を実行するようにしても良い。

また、上述した一実施例においては、フェイル判断は、許容された所定時間 t_1 , t_2 , t_3 , t_4 が夫々経過しても、対応するタイマT1,

T₁, T₂, T₄ がリセットされなかつた場合及び、操作スイッチ18における操作方向と駆動モータ22の回転方向が一致しなかつた場合に、夫々行なわれるよう説明したが、この発明は、このようなフェイル判断に限定されることなく、例えば、操作スイッチ18において前進走行レンジ（即ち、前進ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」、前進1速レンジ「1」）が設定された状態において、自動変速機12のインヒビタスイッチ32から後退レンジ「R」を示す信号が出力されている場合には、運転安全性の観点から極めて好ましくない状態である。

具体的には、上述したように、この一実施例の制御においては、操作スイッチ18が後退レンジ「R」とニュートラルレンジ「N」との間にある監視範囲内にある場合には、操作スイッチ18が直前に通過した走行レンジである後退レンジ「R」に、自動変速機12の走行レンジは一時的に保持・設定されることになる。この後、操作スイッチ18が急速に操作され、ニュートラルレ

实行させるように設定されている。このようなフェイルセイフ動作が実行されると、運転者は上述したように、手動駆動機構38を介して、自動変速機12を手動により切り換えて、エンジンを再始動した上で、自動車を走行させることになる。

尚、このフェイルセイフ動作としては、エンジンを切る動作のみならず、自動変速機12における油圧系統から油圧を全てダウントするような制御動作を実行するようにしても良い。この場合、通常、油圧がダウントすることにより、油圧バルブ16は前進ドライブレンジ「D」が自動的に（機械的に）設定・固定されるよう構成されている。従つて、運転者はフェイルセイフ動作が実行された後も、自動車を確実に走行させて、最寄の修理工場やサービスステーションに自動車を移動させることが出来ることになる。

また、上述した一実施例においては、操作スイッチ18において設定された目標走行レンジに、自動変速機12の走行レンジを正確に設定せる

シ「N」を越えて一気に前進ドライブレンジ「D」が設定された場合に、例えば、駆動モータ22がロックして自動変速機12における走行レンジは後退レンジ「R」に固定されたままの状態が発生する虞がある。

このような状態において、フェイル判断がなされないと、運転者は自身が前進走行レンジを設定しているので、自動変速機においても自身が設定した前進走行レンジが設定されているものと信じ、アクセルペダルを踏み込むことになる。この結果、自動車は運転者の前進走行の意志とは反して、後退動作を開始することになる。

このため、上述したように、操作スイッチ18において前進走行レンジ（即ち、前進ドライブレンジ「D」、前進2速レンジ「2」、前進1速レンジ「1」）が設定された状態において、自動変速機12のインヒビタスイッチ32から後退レンジ「R」を示す信号が出力されている場合には、フェイル判断がなされ、このフェイル判断に基づくフェイルセイフ動作は、エンジンを切る動作を

ために、目標走行レンジの1つ手前の走行レンジを通過した時点から、駆動モータ22をチヨツピング制御するように説明したが、この発明は、このような構成に限定されることなく、例えば、目標走行レンジが確定した時点から、駆動モータ22のチヨツピング制御を実行するようにしても良いし、また、チヨツピング制御するのではなく、クラッチ機構34を切断状態とし、駆動力が全く掛らない状態を達成するように構成しても良い。更に、操作スイッチ18で設定された走行レンジに自動変速機12における走行レンジが2レンジ分だけ離れる状態まで追い若いた時点で、上述した駆動モータのチヨツピング制御を実行するように設定しても良い。

（以下、余白）

【発明の効果】

以上詳述したように、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置は、自動変速機の走行レンジを切り換えるための油圧バルブを駆動するアクチュエータと、このアクチュエータを制御する制御手段と、この制御手段にレンジ切り替え指令を出力する変速操作手段とを備えた車両用自動変速機の操作装置において、前記変速操作手段は、設定する走行レンジが所定軌跡上に順次並設されたストローク接点式の操作スイッチを備え、前記制御手段は、前記操作スイッチの操作方向を検知し、この検知した操作方向に対応した駆動信号を前記アクチュエータに出力し、前記アクチュエータはこの駆動信号の入力に応じて、対応する操作方向に沿つて前記自動変速機の走行レンジを切り替え動作を開始する事を特徴としている。

また、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置において、前記制御手段は、前記操作スイッチの操作方向を検知し、この検知した操作方向に対応した駆動信号を前記アクチュエータに出力

第1の接点群、第2の接点群上を摺動し、各走行レンジにおいて、共通接点と対応する第1の接点と第2の接点とに接触する摺動端子とを備え、前記操作方向検出部は、各走行レンジにおける摺動端子が第1の接点と第2の接点との間に接触する順序の遅いに応じて、操作スイッチの操作方向を判別するよう構成されている事を特徴としている。

また、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置において、前記操作スイッチは、この操作に伴ない一体的に移動されるスリット板と；このスリット板に、各走行レンジの設定位置毎に独立した状態で、前記所定軌跡に沿つて順次形成された第1のスリット群と；各第1のスリットの側方に配設され、対応する走行レンジを固有に規定するコード信号を発生させる少なくとも1個のスリット列を有し、各スリット列の全スリットの前端及び後端が、対応する走行レンジの第1のスリットの前端及び後端より同一方向に所定距離だけオフセットされた第2のスリット群と；前記第1

する操作方向検知部と、前記スイッチにおける現在位置を検出するスイッチ位置検出部と、前記自動変速機における走行レンジ設定位置を検出する設定位置検出部と、これらスイッチ位置検出部で検出された現在位置に設定位置検出部で検出された走行レンジ設定位置を一致させるように制御するポジション制御部とを備える事を特徴としている。

また、この発明に係わる車両用自動変速機の操作装置において、前記操作スイッチは、全走行レンジの設定位置に渡り、前記所定軌跡に沿つて延出した状態で配設され所定電圧が印加された共通接点と；この共通接点の側方において各走行レンジの設定位置毎に独立した状態で、前記操作方向に沿つて並設された第1の接点群と；各第1の接点の側方に各々独立した状態で配設され、各々の前端及び後端が、対応する走行レンジの第1の接点の前端及び後端より同一方向に所定距離だけオフセットされた第2の接点群と；操作スイッチの走行レンジの切り替え操作に基づき、共通接点、

のスリットの各々により受光状態が達成される第1のフォトカプラと；前記第2のスリットの各々により受光状態が達成される第2のフォトカプラとを備え、前記操作方向検出部は、各走行レンジにおける第1のフォトカプラの受光状態と第2のフォトカプラの受光状態の発生順序の遅いに応じて、操作スイッチの操作方向を判別するよう構成されている事を特徴としている。

従つて、この発明によれば、操作スイッチの操作に遅れることなく、自動変速機側の変更動作を行なうことが出来るようにして、違和感の無い走行レンジの切り替え操作を行なえるようにした車両用自動変速機の操作装置が提供されることになる。

4. 図面の簡単な説明

第1図はこの発明に係わる車両用自動変速機の操作装置の一実施例が適用される電動式走行レンジ切換装置の構成を概略的に示す構成図：

第2図は第1図に示す駆動モータを制御系の接続状態を示す結線図：

第3図は車室内における操作スイッチ及び手動駆動機構の配設位置を示す斜視図；

第4図は操作スイッチの配設状態を、運転席に着座した運転者から見た状態で示す正面図；

第5図は操作スイッチの配設状態を左側方から見た状態で示す側面図；

第6図は操作スイッチの外観構成を示す斜視図；

第7図は操作スイッチの内部構成を、ガイド溝の形成パターンと共に示す断面図；

第8図は取付リングに形成されたガイド溝の深さ形状を示す断面図；

第9図はガイドピンの押し込み状態を示す断面図；

第10図は走行レンジを切り換える際の、操作スイッチの操作力の相違する状態を示す線図；

第11図及び第12図は、夫々、操作スイッチの配設状態を示す斜視図及び側面図；

第13図は後退レンジの設定位置を説明する側面図；

チエンの手順を示すフローチャート；

第22図はCPUにおける第1のフェイル判定動作のサブルーチンの手順を示すフローチャート；

第23図はCPUにおける第2のフェイル判定動作のサブルーチンの手順を示すフローチャート；

第24図乃至第27図は、夫々、CPUにおける第1乃至第4のタイマ割り込みルーチンの手順を示すフローチャート；

第28図はこの一実施例における操作スイッチの第1の変形例の構成を示す斜視図；

第29図はこの一実施例における操作スイッチとワイバ操作レバーとの相対配設位置の関する第2の変形例を示す側面図；

第30図はこの一実施例におけるステアリングホイールの第3の変形例を示す正面図；

第31図はこの一実施例における信号発生機構の第4の変形例を示す斜視図；そして、

第32図は第31図に示すスリット円板を取り

第14図は運転者の左足の膝の立った状態を説明する側面図；そして、

第15図はテレスコピック機構やチルト機構が作動した場合におけるステアリングホイールと操作スイッチの位置関係を示す側面図；

第16図は操作スイッチにおける信号発生機構の接点構造を模式的に示す上面図；

第17図操作スイッチと制御ユニットとの接続状態を具体的に示す結線図；

第18A図は操作スイッチが正転した場合の第1及び第2の出力端子からの出力レベルの変化順序を示すタイミングチャート；

第18B図は操作スイッチが逆転した場合の第1及び第2の出力端子からの出力レベルの変化順序を示すタイミングチャート；

第19図はCPUにおけるメインルーチンの手順を示すフローチャート；

第20図はCPUにおける第1の割り込みルーチンの手順を示すフローチャート；

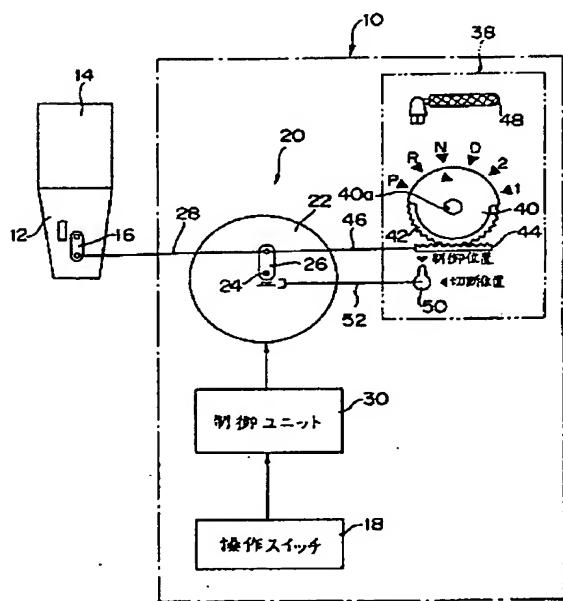
第21図はCPUにおける第2の割り込みルー

チエンの手順を示すフローチャートである。

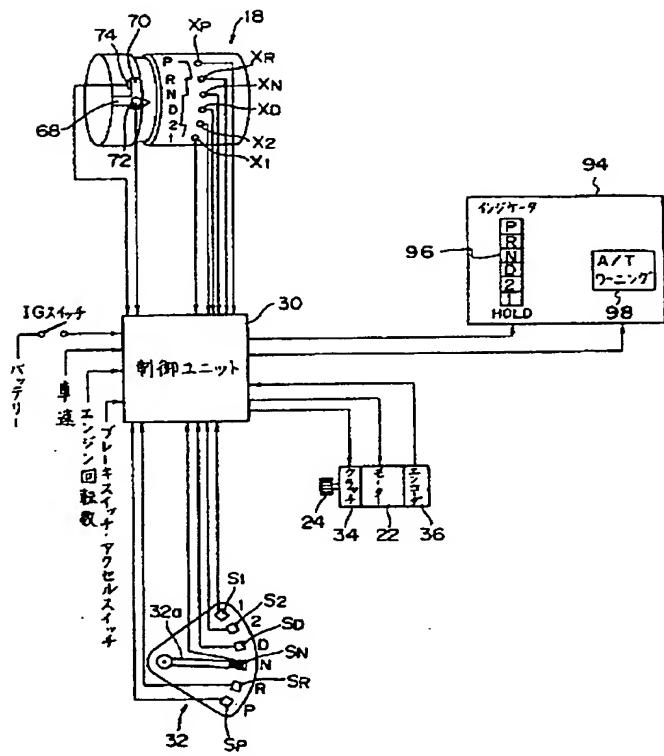
図中、10…操作装置、12…自動変速機、
14…エンジン、16…油圧バルブ、18、
18'…操作スイッチ、20…電動式走行レンジ
切換装置、22…駆動モータ、24…駆動軸、
26…回転アーム、28…連結ワイヤ、30…制
御ユニット、32…インヒビタスイッチ、32a
…旋回アーム、34…クラッチ機構、36…ロー
タリエンコーダ、38…手動駆動機構、40…回
動板、42…ビニオンギヤ、44…ラック部材、
46…第1の補助連結ワイヤ、48…レンチ、
50…切り換えレバー、52…第2の補助ワイヤ、
54…カウルパネルロア、54a…蓋部材、
56；56'…ステアリングホイール、56a：
56b；56c；56d；56e…スパーク、
58…ステアリングコラム、60…方向指示レ
バー、62…ワイバ操作レバー、64…取付リン
グ、66…スイッチ本体、66a…外方フランジ
部、66b…軸部、66c…接触ロッド、66d

…移動部、66e…透孔、66f…係止ナット、66g…コイルスプリング、66h…凹部、66i…目隠し板、68…指操作部、70…押込み部、72…ホールドボタン、74…モード切り替えボタン、76…ディテント機構、76₁；76₂；76₃；76₄；76₅…ディテント穴、78…規制機構、80…ガイド溝、80a…直線溝部、80b…第1の横溝部、80c…傾斜溝部、80d…第2の横溝部、80e…第3の横溝部、80f…連結溝部、82…ガイドピン、82a…ピン本体、82b…外方フランジ部、84…凹所、84a…第1の部分、84b…第2の部分、86…係止リング、88…第1のコイルスプリング、90…第2のコイルスプリング、92…アームレスト、94…インストルメントパネル、96…走行レンジインジケータ、98…A/Tワーニングランプ、100…信号発生機構、102…第1の接続ライン、102a…分歧接続ライン、102b…主接続ライン、104…第1の出力端子、106a～

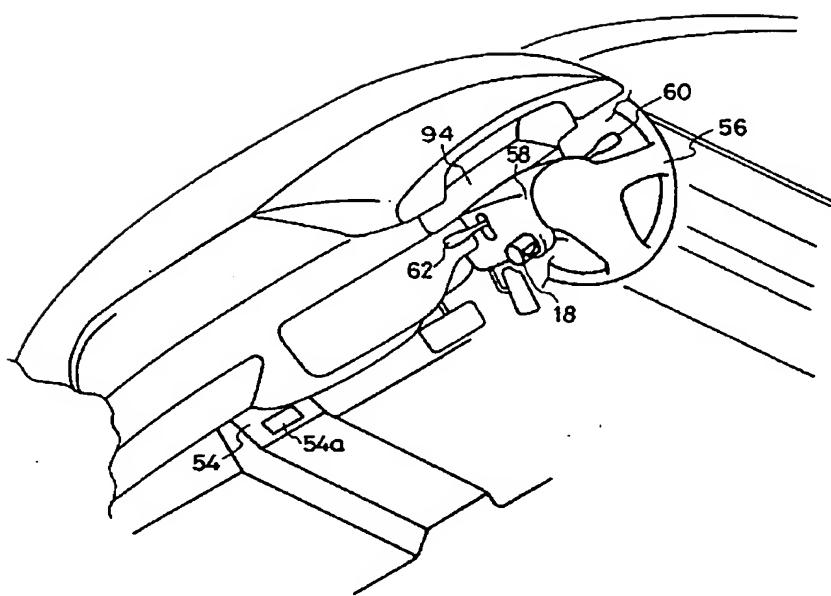
106f…第2の接続ライン、108a～108f…第2の出力端子、110…第1のパルス発生回路、112…第1のオアゲート回路、114…第2のオアゲート回路、116…第2のパルス発生回路、118…第3のパルス発生回路、120…第3のオアゲート回路、122…第4のパルス発生回路、124…マルチブレクサ回路、126…サーボアンプ、128；130；132；134…フォトカプラ、「P」；「R」；「N」；「D」；「2」；「1」…走行レンジ、A；B…握り位置、C…中心線、d₁；d₂…離間距離、G…間隙、h₁；h₂；h₃…深さ、l₁…軸線、l₂；l₃；l₄；l₅；l₆…回動半径、S_p；S_n；S_m；S_o；S_e；S_t…インヒビタスイッチの接点、X_p；X_n；X_m；X_o；X_e；X_t…操作スイッチの接点、φ_p…給電端子、φ_n…第1の接触端子、φ_m；φ_o；φ_e；φ_t…第2の接触端子、φ_p…第1の出力、φ_n…第2の出力、θ₁；θ₂；θ₃…中心角度である。



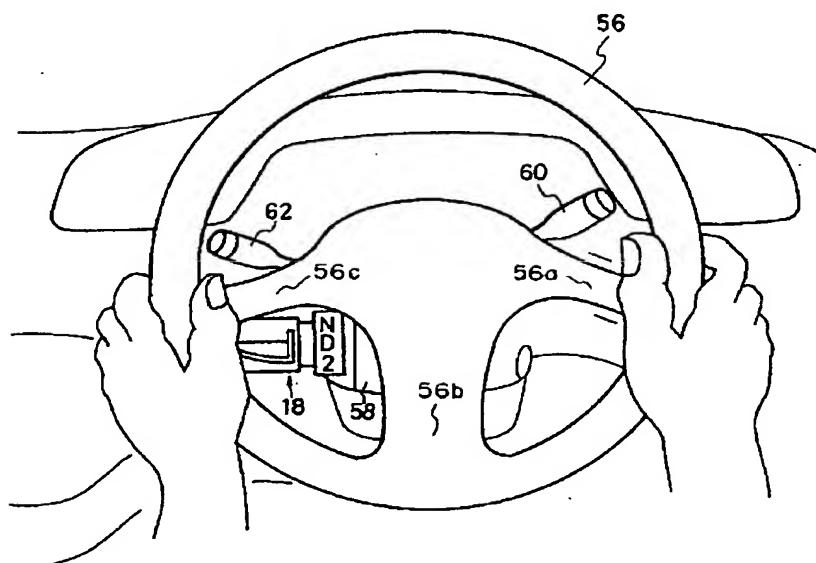
第1図



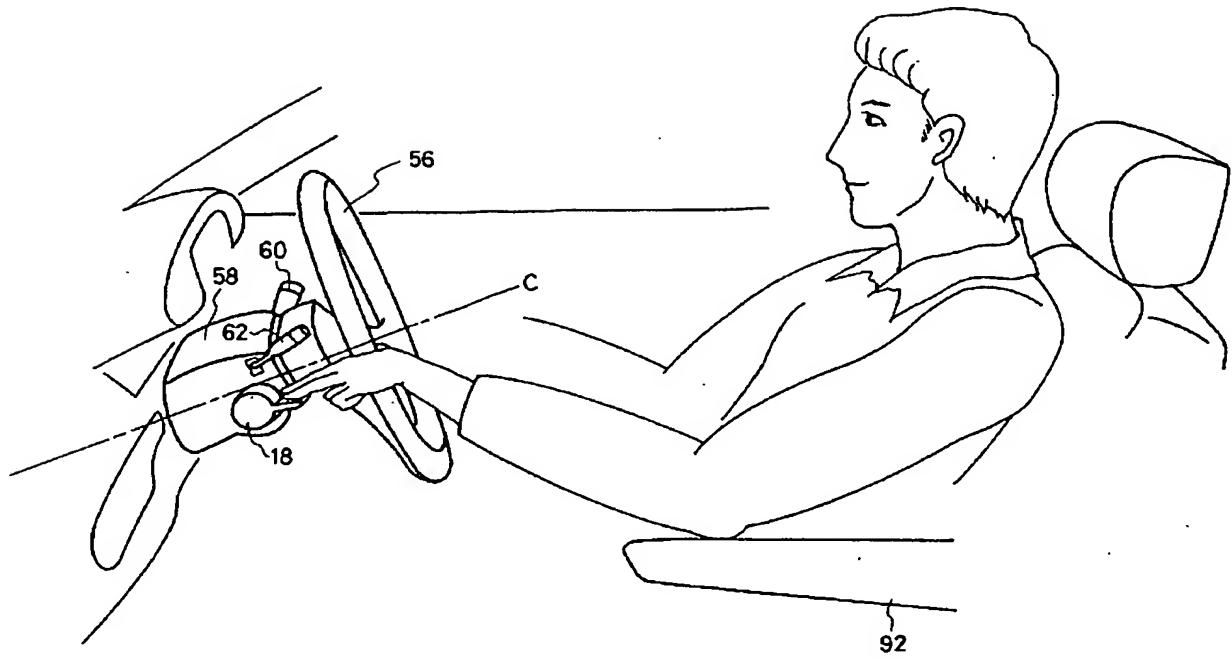
第2図



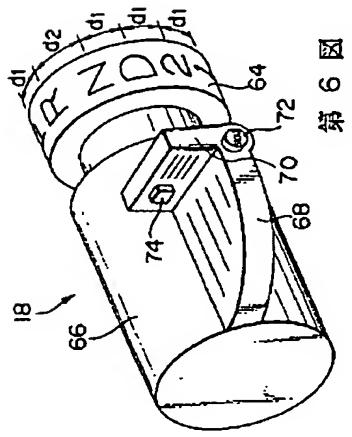
第3図



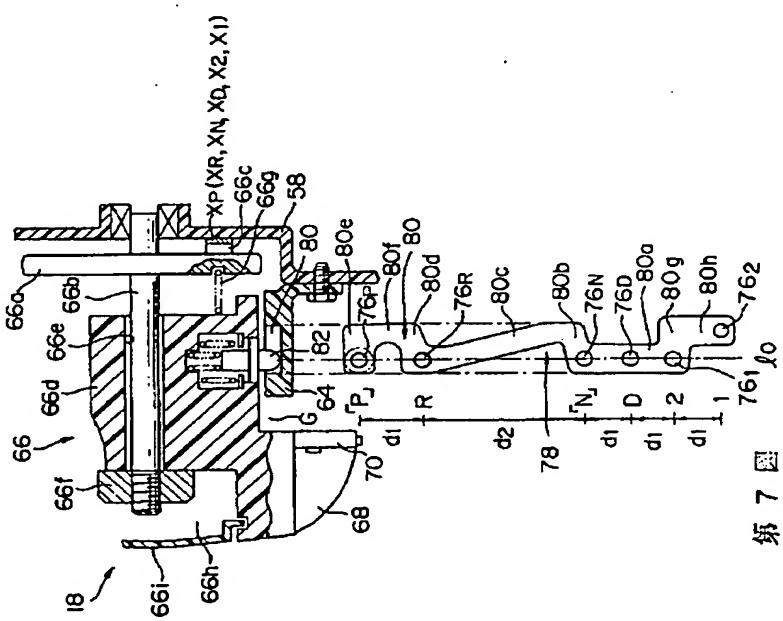
第4図

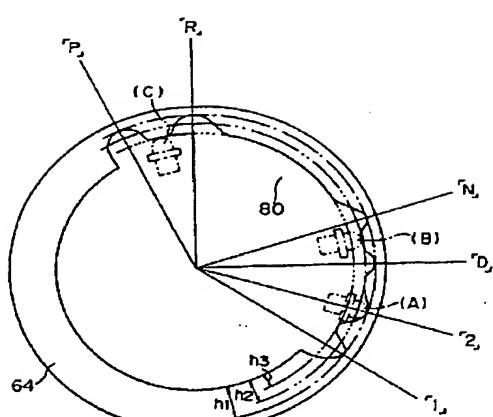


第5図

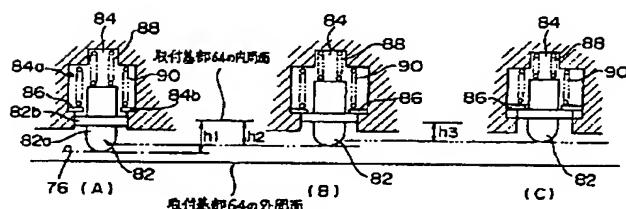


第6図

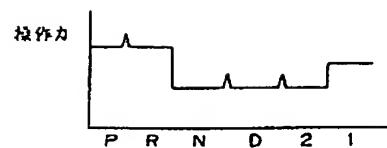




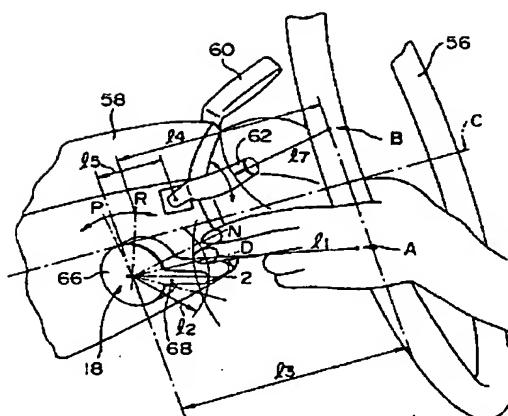
第 8 図



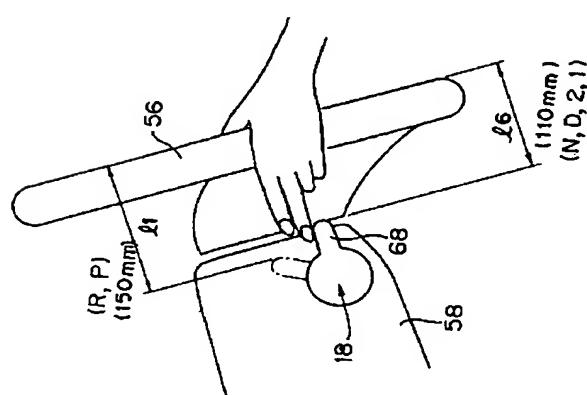
第 9 図



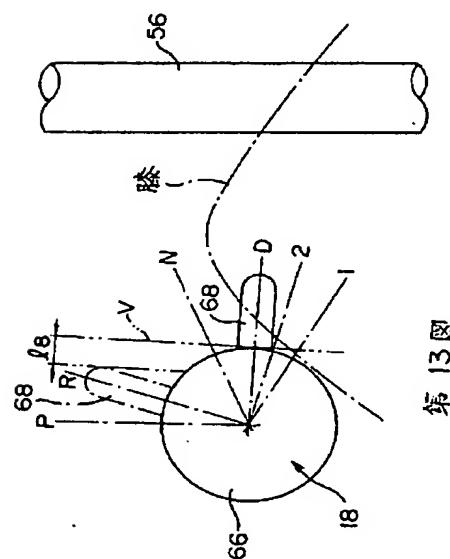
第 10 図



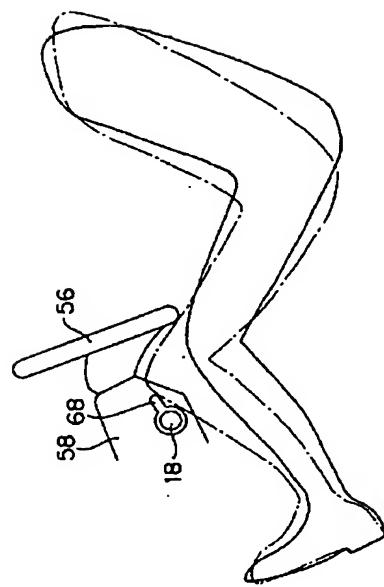
第 11 図



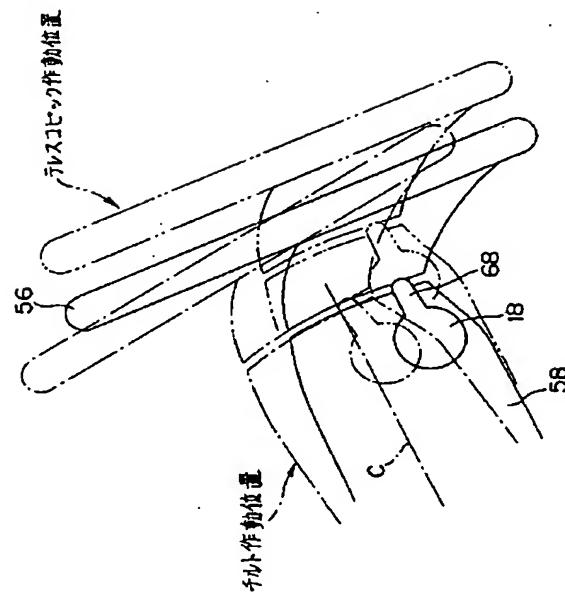
第 12 図



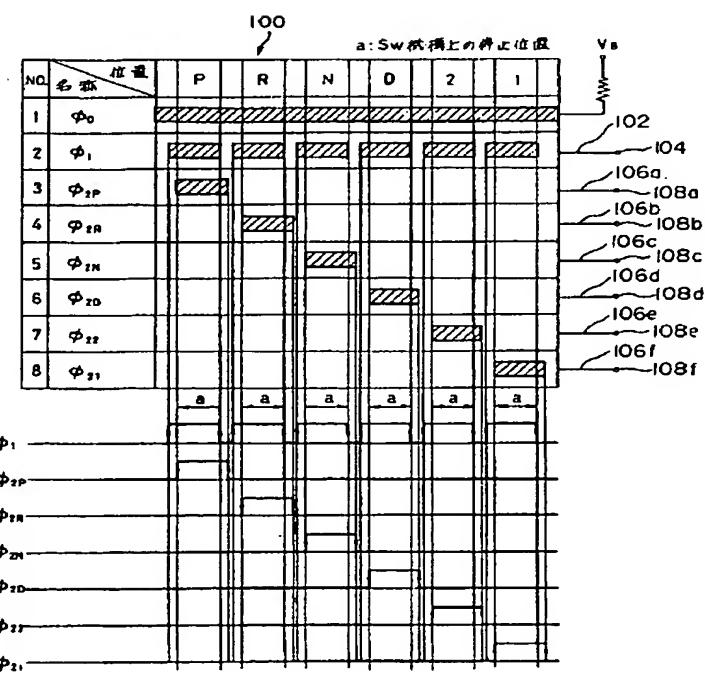
第 13 図



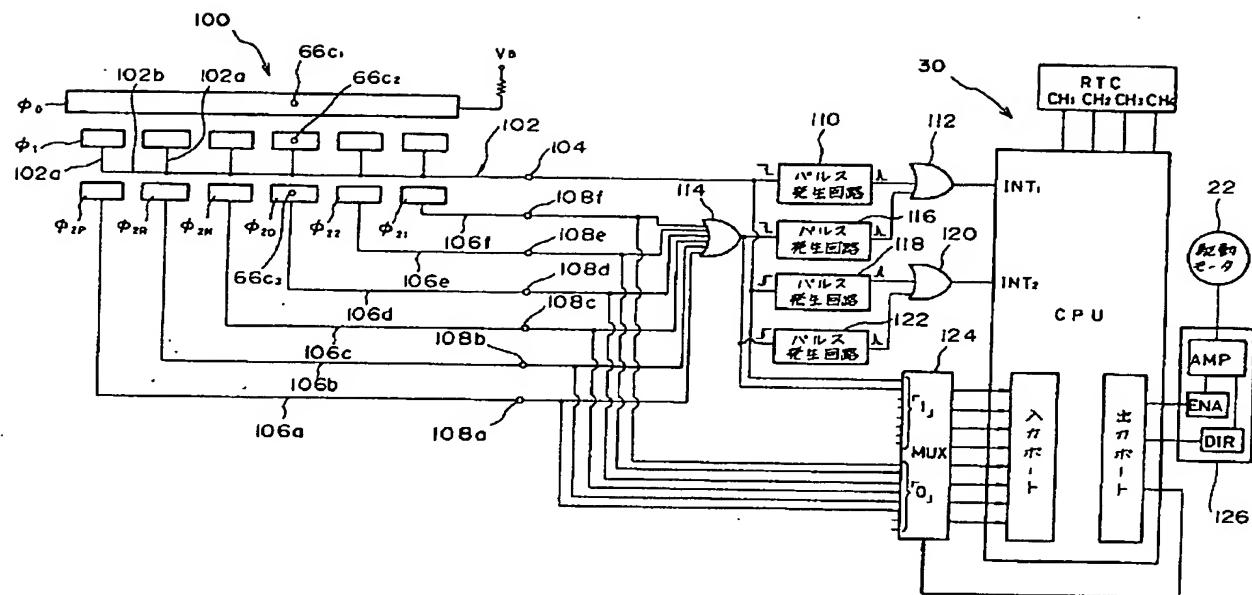
第14図



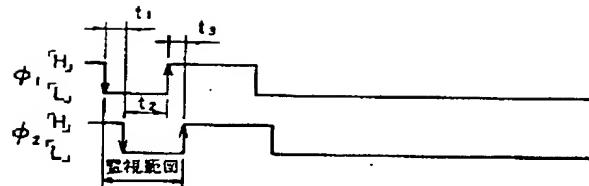
第15図



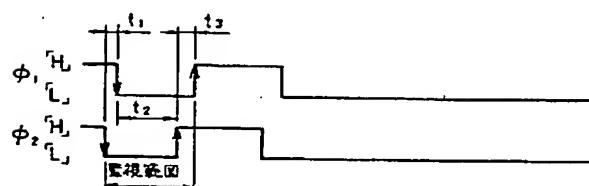
第16図



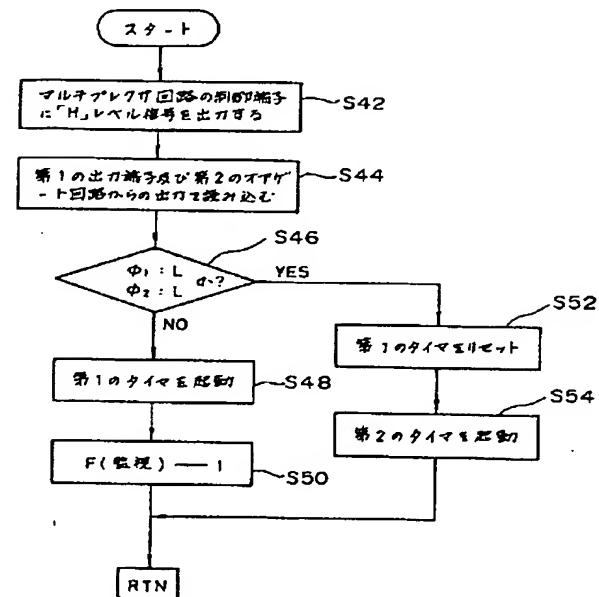
第17図

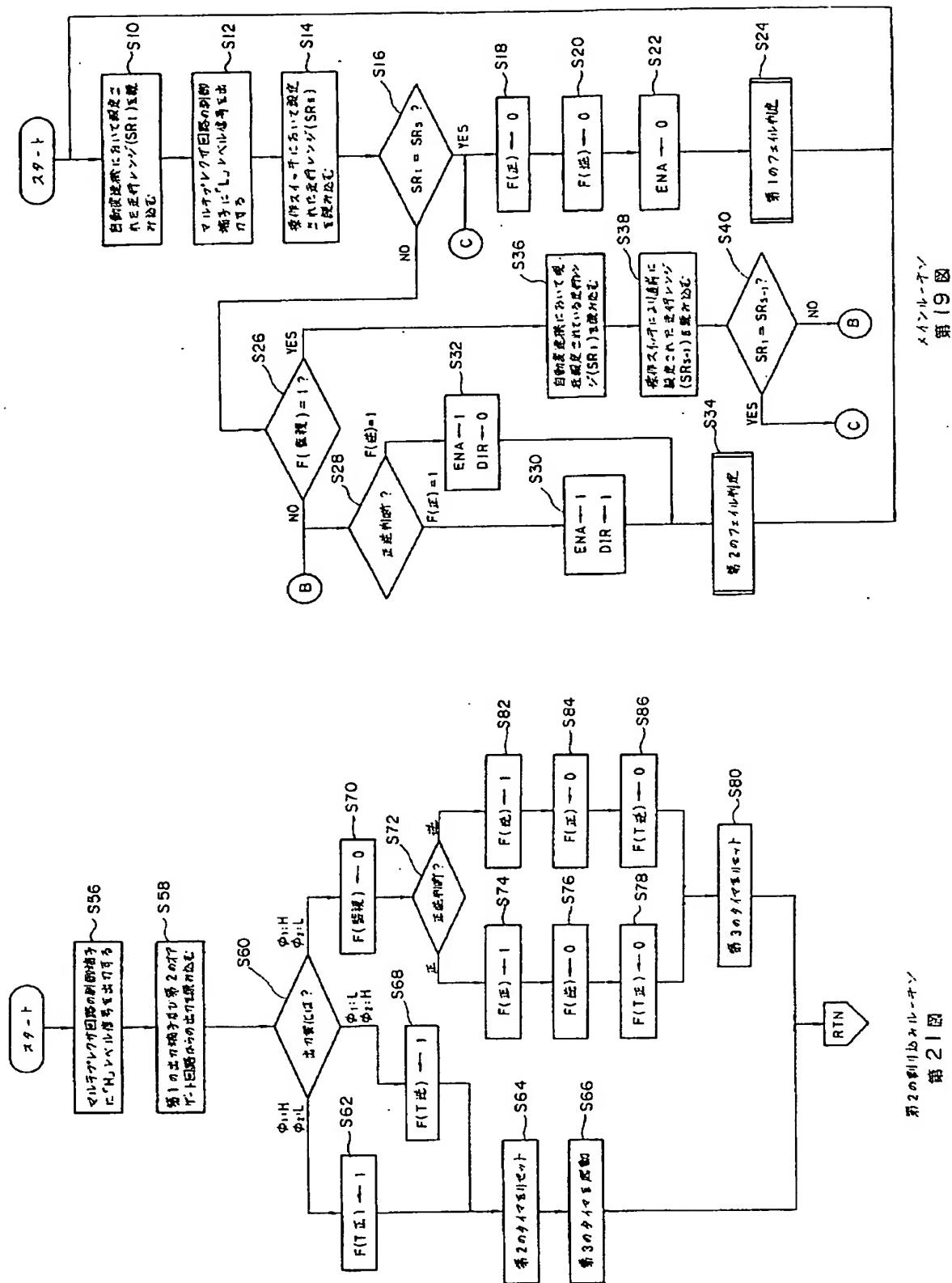


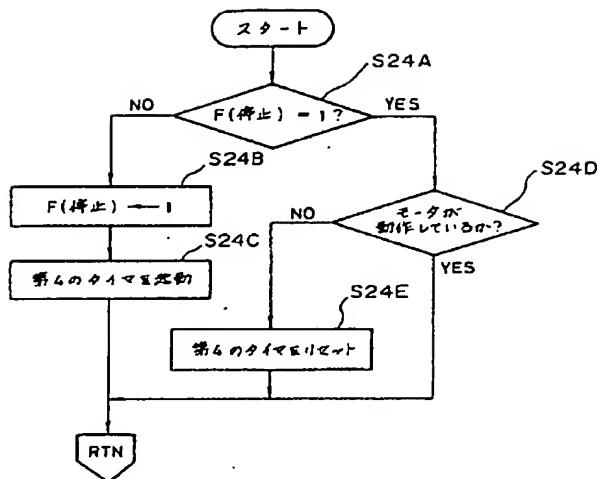
第18A図



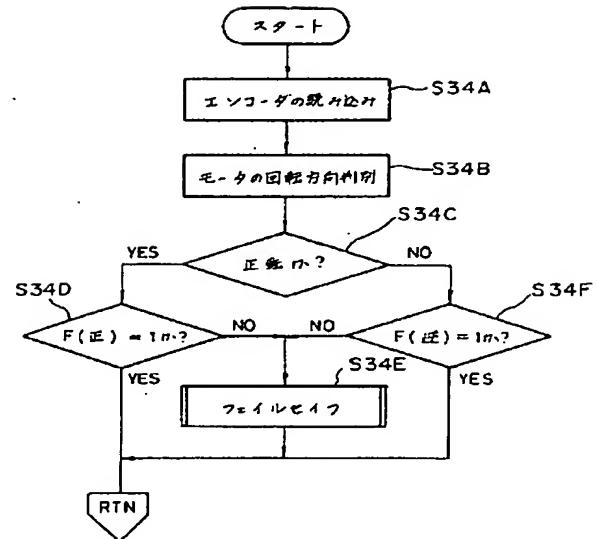
第18B図

第1の割り込みルーチン
第20図

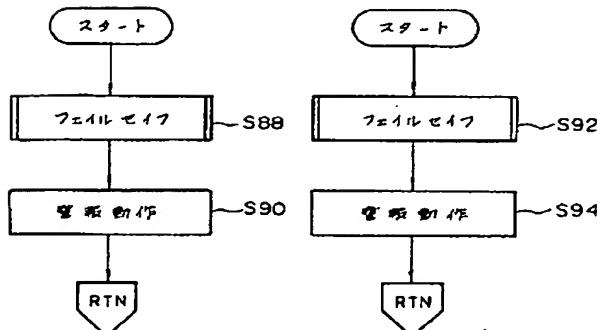




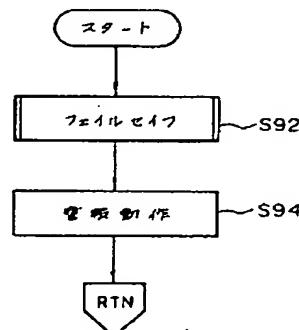
第1のフェイルセイフ(S24)
ダブル-オン
第22図



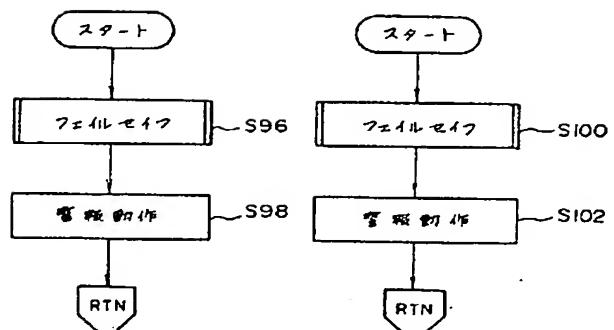
第2のフェイルセイフ(S34)
ダブル-オン
第23図



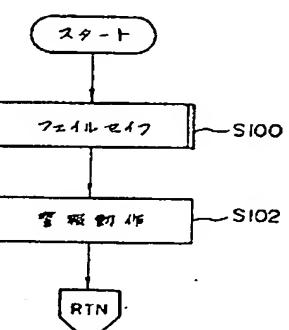
第1のタイマ
制御ループ
第24図



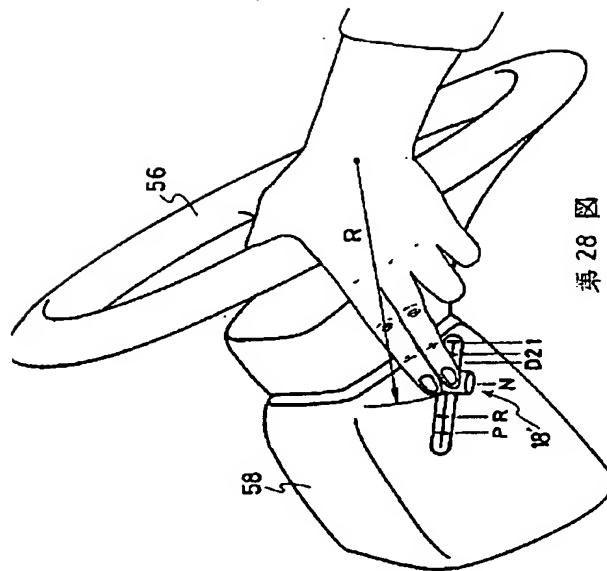
第2のタイマ
制御ループ
第25図



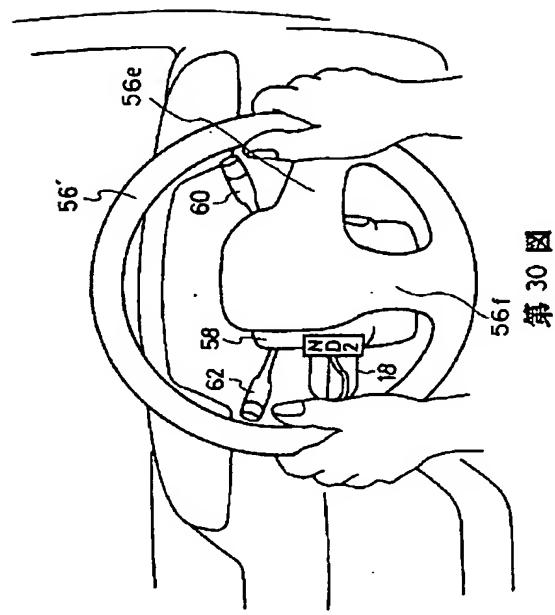
第3のタイマ
制御ループ
第26図



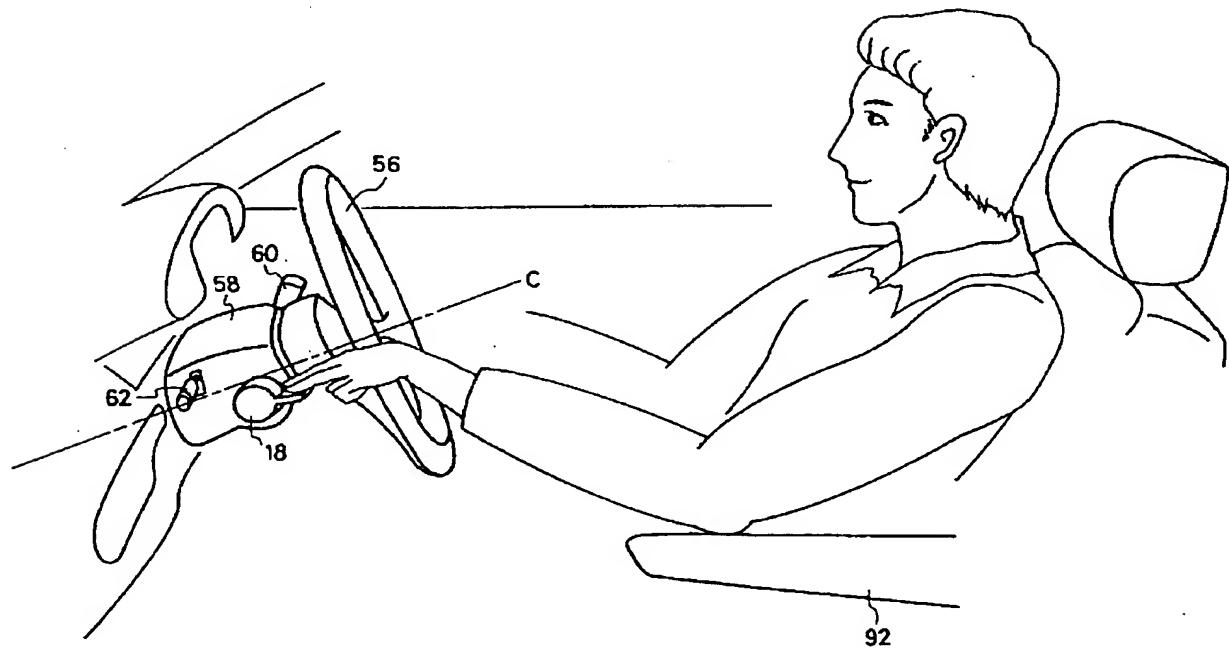
第4のタイマ
制御ループ
第27図



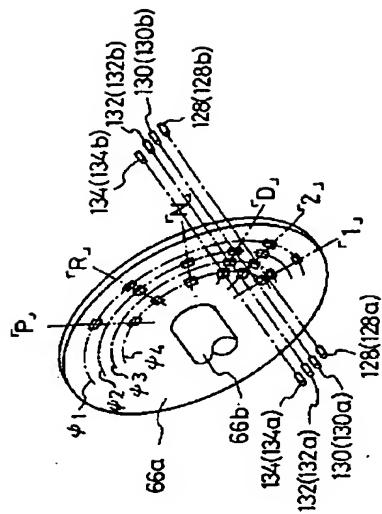
第28図



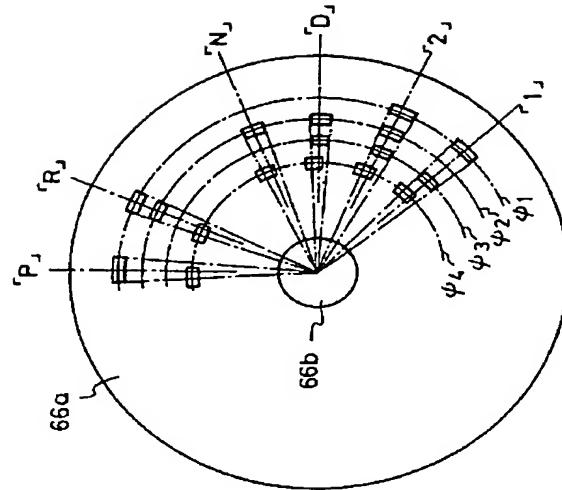
第30図



第29図



第31図



第32図